

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局



(43) 国際公開日  
2002 年 12 月 5 日 (05.12.2002)

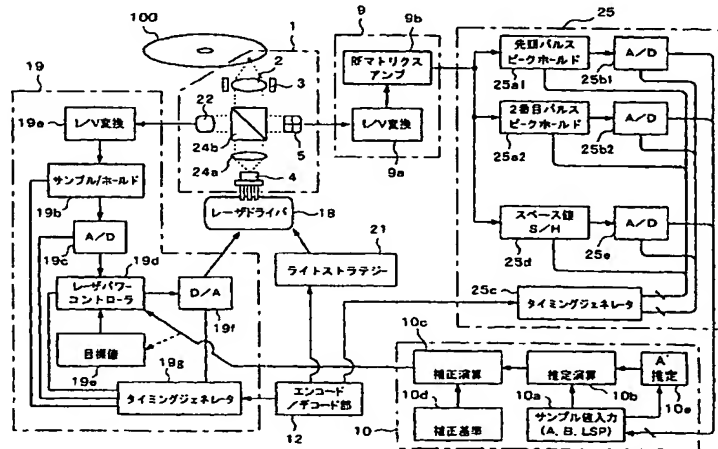
PCT

(10) 国際公開番号  
WO 02/097804 A1

- (51) 国際特許分類<sup>7</sup>: G11B 7/0045, 7/125 (72) 発明者; および  
(75) 発明者/出願人 (米国についてののみ): 宇田川 俊樹 (UDAGAWA, Toshiki) [JP/JP]; 〒141-0001 東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニー株式会社内 Tokyo (JP).
- (21) 国際出願番号: PCT/JP02/05065
- (22) 国際出願日: 2002 年 5 月 24 日 (24.05.2002) (74) 代理人: 中村 友之 (NAKAMURA, Tomoyuki); 〒105-0001 東京都港区虎ノ門1丁目2番3号 虎ノ門第一ビル9階 三好内外国特許事務所内 Tokyo (JP).
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語 (81) 指定国 (国内): CN, KR, US.
- (30) 優先権データ: 特願2001-158873 2001 年 5 月 28 日 (28.05.2001) JP 添付公開書類:  
— 国際調査報告書
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): ソニー株式会社 (SONY CORPORATION) [JP/JP]; 〒141-0001 東京都品川区北品川6丁目7番35号 Tokyo (JP). 2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

(54) Title: OPTICAL RECORDER AND LASER POWER CONTROL METHOD

(54) 発明の名称: 光記録装置、レーザパワー制御方法



19a...I/V CONVERSION  
19b...SAMPLE/HOLD  
19d...LASER POWER CONTROLLER  
19e...DESIRED VALUE  
19g...TIMING GENERATOR  
18...LASER DRIVER  
21...WRITE STRATEGY  
12...ENCODER/DECODER  
9b...RF MATRIX AMPLIFIER  
9a...I/V CONVERSION  
25a1...FIRST PULSE PEAK HOLDING  
25a2...SECOND PULSE PEAK HOLDING  
25d...SPACE VALUE  
25c...TIMING GENERATOR  
10c...CORRECTION OPERATION  
10d...CORRECTION REFERENCE  
10b...ESTIMATION OPERATION  
10a...SAMPLED VALUE INPUT (A, B, LSP)  
10e...A' ESTIMATION

(57) Abstract: An optical recorder for setting the laser power to a most suitable level in real time depending on the environment condition on mark formation. The pulse-train output of a laser is projected onto an organic dye recording medium so as to record data (mark formation and space formation). The space period signal value of a reflected-light information signal within the space period is determined so as to estimate

[続葉有]



---

the first pulse signal value corresponding to the first pulse is estimated, the second and later signal value of reflected-light information within the second and later periods is determined. The ratio between the estimated first pulse signal value and the determined second and later signal value is calculated. A laser power correction signal is generated using the determined ratio and a reference ratio so as to control the laser output power.

(57) 要約:

マーク形成に係る環境条件に対応してリアルタイムに最適な記録レーザーパワー状態を得ることができる光記録装置。有機色素記録媒体に対してパルストレイン状のレーザー出力を行ってデータ記録（マーク及びスペース形成）を行う記録時に、反射光情報信号においてスペース期間に対応するスペース期間信号値を検出して、先頭パルスに対応する先頭パルス信号値を推定する。また反射光情報において第2パルス以降に対応する第2パルス以降信号値を検出する。そして推定された先頭パルス信号値と検出された第2パルス以降信号値の比を求め、求められた比の値と基準とされる比の値とを用いてレーザーパワー補正信号を生成して、レーザー出力パワーを制御する。

## 明細書

## 光記録装置、レーザパワー制御方法

## 5 技術分野

本発明は、光ディスク等の記録媒体に対して記録を行う光記録装置、及びレーザパワー制御方法に関するものである。

## 背景技術

- 10 光記録媒体として、CD方式やDVD方式の光ディスクが広く知られており、特にライトワンスメディアや書換型メディアとして、ユーザーサイドでデータ記録を行うことができるメディア及び記録装置も普及している。

- 例えばライトワンスメディアとして代表的なCD-R (Compact  
15 Disc Recordable) やDVD-R (Digital Versatile Disc Recordable) は、ディスクの記録層として有機色素膜を用い、プリグルーブとして形成されているデータトラックに対してレーザ照射を行うことによって有機色素変化によりピット（マーク）を形成していくものである。

- 20 ところで、このような記録媒体に対してデータ記録を行う際には、レーザパワーが最適化されていることで、ピットが良好に形成され、それによって再生時の再生信号品質を向上させることができる。

- このため、光記録装置への有機色素膜記録媒体の挿入時や、記録開始直前時等において、記録媒体の特定の領域（試し書き領域）において、  
25 レーザパワーを微妙に変化させながら試し書きを何回か行い、その領域の再生信号品質が最も良いとされる記録レーザパワーを導くようにして

いる。再生信号の品質については、例えば再生 R F 信号のアシンメトリやジッターが評価関数とされる。

このように記録動作前において最適なレーザパワーを求め、記録時にはいわゆる A P C (Automatic Laser Power Control) と呼ばれる制御により、最適パワーでのレーザ出力が行われるようにすることで、良好な記録動作が可能となる。

しかしながら、求められる最適レーザパワーは、あくまでも試し書き領域での最適パワーである。

ディスク上では、記録媒体の製造上の記録膜形成工程時に起因して、ディスク内周から外周にかけての記録膜にムラが存在する可能性がある。

また、半導体レーザ素子から出力されるレーザの波長は温度により変動するのが一般的であるが、記録媒体表面に照射されるレーザの波長により、記録媒体の光吸収効率が変動する。つまりレーザ出力パワーが一定であるとしても、レーザ波長の変化によってディスクの記録膜が受け取るエネルギーが変動し、これによって形成されるピットマークの状態が変動する。つまり、記録レーザパワーが最適値で出力されていても形成されるマークが最適なマーク状態から変動してしまうことがある。

つまりこれらのことを考慮すると、ある時点でディスク上の試し書き領域に対して実行したパワーキャリブレーションにより求められたレーザパワーの最適値は、必ずしも、ディスク上の全領域や、温度変化その他のあらゆる環境条件下において最適な記録レーザパワーとはならない。

換言すれば、例えば A P C 動作により、パワーキャリブレーションによって求められた最適レーザパワー値によってレーザ出力を実行していても、それは常に最適な記録動作（再生時に品質のよい再生信号が得られるようなピット形成動作）が実現できていることには必ずしもならない。

そこで、試し書き領域で求められた最適記録パワーのみを目標値として採用したA P C動作を行う場合、システムとしての再生信号品質のマージンを考慮すると、記録媒体の光吸収効率変動を極力抑えることや、温度等によって波長変動が起こりづらいレーザ又は温度制御機構を載せたレーザ駆動装置を採用すること等が考えられる。ところがこれらは、  
5 いずれも技術的に複雑かつコスト面でも不利なものである。

また、あらかじめ再生信号品質の劣化を想定したフォーマットを提案することでもこの問題は回避可能であるが、これは高密度化が強く求められている光記録／再生システムとしては逆行することとなる。

10

#### 発明の開示

本発明はこのような事情に鑑みて、常に最適なレーザパワーでの記録動作を実行できるようにし、これにより品質のよい再生信号が得られるようにすることを目的とする。

15 このため本発明の光記録装置は、記録すべきデータについてのエンコード処理によりエンコードデータを生成し、さらにエンコードデータに基づいて、パルストレイン状のレーザ出力を実行させるレーザ駆動パルス  
を生成する記録処理手段と、上記レーザ駆動パルスに基づいて上記記録媒体に対するレーザ出力を行って、上記記録媒体上にマーク及びスペースから成るデータ列の記録を実行する記録ヘッド手段と、上記記録ヘッド手段によるレーザ出力時の反射光情報信号を検出する反射光情報信号検出手段と、上記反射光情報信号検出手段により検出される反射光情報信号における、上記スペース期間に対応するスペース期間信号値、及び上記パルストレイン状のレーザ出力の第2パルス以降に対応する第2  
20 パルス以降信号値を検出する信号値検出手段と、上記信号値検出手段によって検出された上記スペース期間信号値を用いて、上記パルストレイ

- ン状のレーザ出力の先頭パルスに対応する先頭パルス信号値を推定算出する推定算出手段と、上記信号値検出手段によって検出された上記第2パルス以降信号値と、上記推定算出手段で得られた上記先頭パルス信号値についての比を求め、求められた比の値と、基準とされる比の値とを用いてレーザパワー補正信号を生成する演算手段と、上記演算手段から供給されるレーザパワー補正信号に基づいて、上記レーザ出力のパワーを制御するレーザパワー制御手段と、を備える。

この場合、上記記録媒体は、記録層として有機色素膜を有する記録媒体であるとする。

- 10      また上記信号値検出手段は、さらに、上記パルストレイン状のレーザ出力の先頭パルスに対応する先頭パルス信号値を検出するとともに、上記推定算出手段では、上記スペース期間信号値を用いて推定算出した先頭パルス信号値を、上記信号値検出手段で検出された先頭パルス信号値を用いて修正するようにする。
- 15      また上記先頭パルス信号値は、上記パルストレイン状のレーザ出力における先頭パルスに対応する反射光情報信号のピーク値、又は中間値、又は変調値であるとする。

- 20      上記第2パルス以降信号値は、上記パルストレイン状のレーザ出力における第2パルス以降の全部又は一部のパルスに対応する反射光情報信号の、ピーク値、又は中間値、又はボトム値、又は平均値、又は変調値であるとする。

- 25      また上記演算手段は、上記先頭パルス信号値と上記第2パルス以降信号値の比として最適な比の値を、記録動作に関する各種条件に応じて予め記憶しており、記憶してある比の値の中から、現在の条件に合致する比の値を選択して、上記基準とされる比の値として用いる。

本発明のレーザパワー制御方法は、有機色素膜を有する記録媒体に対してパルストレイン状のレーザ出力を行ってデータを記録する光記録装置におけるレーザパワー制御方法である。すなわちレーザ出力時の反射光情報信号における、上記スペース期間に対応するスペース期間信号値、  
5 及び上記パルストレイン状のレーザ出力の第2パルス以降に対応する第2パルス以降信号値を検出し、検出された上記スペース期間信号値を用いて、上記パルストレイン状のレーザ出力の先頭パルスに対応する先頭パルス信号値を推定算出し、上記検出された上記第2パルス以降信号値と、上記推定算出された上記先頭パルス信号値についての比を求め、求められた比の値と、基準とされる比の値とを用いてレーザパワー補正信号を生成し、上記レーザパワー補正信号に基づいて、上記レーザ出力の  
10 パワーを制御する。

有機色素膜を有する記録媒体などでは、例えば一般的な相変化記録膜の記録媒体よりもレーザ照射に対してピットマークが素早く形成される。  
15 つまり、現在レーザ照射により記録しているピットマークの影響が、当該レーザ照射の際の反射光に現れる。上記の「ピットマークが素早く形成される」という意味は、記録しているピットマークによりその記録レーザの反射光量の変動してしまうほどピットマークが「素早く」形成されるという意味である。

20 このような記録媒体の場合、反射光情報により、マークの形成状態がリアルタイムに監視できることになる。従って、記録中にマーク形成の情報を含んだ反射光情報を観測し、ほぼ同時的に現在出力されている記録パワーがマーク形成にとって最適かどうかの判断を行い、最適状態から外れた場合にはその補正分をレーザパワー制御系へとフィードバック  
25 することで、レーザパワーを最適状態に制御できる。

### 図面の簡単な説明

第 1 図は、本発明の実施の形態のパルストレイン状の発光駆動及び R F 信号の説明図である。

第 2 図は、R F 信号の説明図である。

5 第 3 図は、記録パワー変化に対する R F 信号波形の説明図である。

第 4 図は、記録パワー変化に対する R F 信号波形の説明図である。

第 5 図は、記録パワー変化に対する R F 信号波形の説明図である。

第 6 図は、記録パワー変化に対する R F 信号波形の説明図である。

第 7 図は、記録パワーに対する正規化振幅値の関数の説明図である。

10 第 8 図は、記録パワーに対する正規化振幅値の補正の説明図である。

第 9 図は、記録パワーに対する正規化補正振幅値の関数の説明図である。

第 1 0 図は、実施の形態のディスクドライブ装置のブロック図である。

15 第 1 1 図は、実施の形態のディスクドライブ装置の要部のブロック図である。

第 1 2 図は、実施の形態の R F 信号のサンプリング動作の説明図である。

第 1 3 図は、実施の形態の記録パワー補正処理のフローチャートである。

20 第 1 4 図は、実施の形態の他の記録パワー補正処理のフローチャートである。

第 1 5 図は、実施の形態の記録パワー補正処理における比值と記録パワーの関数の説明図である。

25 第 1 6 図は、実施の形態のディスクドライブ装置の要部の他の構成例のブロック図である。

第 17 図は、実施の形態の他の記録パワー補正処理のフローチャートである。

第 18 図は、実施の形態のディスクドライブ装置の要部の他の構成例のブロック図である。

5 第 19 図は、実施の形態の R F 信号のサンプリング動作の他の例の説明図である。

第 20 図は、実施の形態の R F 信号のサンプリング動作の他の例の説明図である。

10 第 21 図は、実施の形態の R F 信号のサンプリング動作の他の例の説明図である。

第 22 図は、実施の形態の R F 信号のサンプリング動作の他の例の説明図である。

第 23 図は、実施の形態の R F 信号のサンプリング動作の他の例の説明図である。

15

発明を実施するための最良の形態

以下、本発明の光記録装置及びレーザパワー制御方法の実施の形態として、DVD-R に対応するディスクドライブ装置（記録再生装置）及びそのレーザパワー制御動作を例に挙げて説明していく。説明は次の順

20 序で行う。

1. パルストレイン記録方式及び R F 信号
2. ディスクドライブ装置の構成
3. 記録パワー補正動作（例 1）
4. 記録パワー補正動作（例 2）
- 25 5. 記録パワー補正動作（例 3）
6. 各種変形例

## 1. パルストレイン記録方式及びR F 信号

本例のディスクドライブ装置は、有機色素膜を有する記録媒体として例えばDVD-Rに対して記録再生を行うものであり、また記録時には  
5 いわゆるパルストレイン方式でレーザ発光出力を行う。

まずここでは、記録時のパルストレイン状のレーザ発光駆動方式と、当該レーザ出力による記録動作中において観測される反射光情報信号としてのR F 信号について説明し、後述する本例のディスクドライブ装置で実行するレーザパワー制御についての原理を説明する。

10 記録時には、記録すべきデータについては、最終的にはNRZI方式のランレングスリミテッドコードにエンコードされる。

例えば第1図(a)にはディスク上のデータトラックを模式的に示しているが、このようなマークM及びスペースSPから成るデータトラックを形成していく場合は、エンコードデータとして、第1図(b)のよ  
15 うなデータストリームがエンコード処理系から出力されていたことになる。

例えばこの例ではマークM、スペースSPとして、8Tマーク(ピット)、3Tスペース、3Tマーク、4Tスペース、6Tマークが形成する場合のエンコードデータストリームを示している(Tはチャンネルビットに相当する単位長)。  
20

そして第1図(b)のエンコードデータに対して、実際にレーザ出力を実行させる信号として第1図(c)のようなパルストレイン状といわれるレーザドライブパルスが生成される。

即ちレーザ駆動パルスとしては、マークMの形成期間においては記録  
25 レベルのパルス(ライトパルス)が、形成すべきピット長に応じて断続

的に出力されるものとなる。一方スペース S P に相当する期間は、再生レベルが連続される。

レーザ駆動パルスの実際の波形は多様に考えられ、この例はあくまでも一例であるが、この例の場合は、エンコードデータの立ち上がりから  
5 1.5 T 程度遅れて、ライトパルスが立ち上がり、1.5 T 期間継続する。その後、0.5 T 期間を介して0.5 T 期間のライトパルスが生成され、これがエンコードデータの立ち下がりまで連続する。

従って8 T マークを形成する場合は、図示するように、まず1.5 T リードレベルを介して1.5 T ライトパルスが出力され、その後0.5  
10 T リードレベルを介しての0.5 T ライトパルスが5回出力される。

6 T マークの場合は、1.5 T リードレベルを介して1.5 T ライトパルスが出力され、その後0.5 T リードレベルを介しての0.5 T ライトパルスが3回出力される。

なお、3 T マークの場合は、1.5 T リードレベル→1.5 T ライト  
15 パルスで3 T 期間が終了するため、後続の0.5 T ライトパルスはないものとなる。

レーザ出力は、このようなレーザ駆動パルスに基づいて行われるため、ピット形成期間は断続的にレーザパワーが大きくなる。

このようなパルストレイン状のレーザ出力が行われる場合に、有機色素膜ディスクからの反射光として検出される R F 信号は、第1図 (d) のようになる。

即ち、先頭パルスの振幅が比較的大きくなり、2番目のパルスの振幅は、先頭パルスより小さい。そして3番目、4番目・・・のパルスの振幅は、2番目とほぼ同レベルとなる。

ここでR F 信号については、説明の都合上、第 2 図に示すように観測される各パルスについて、先頭パルス P # 1、2 番目パルス P # 2、3 番目パルス P # 3・・・n 番目パルス P # n と呼ぶこととする。

またパルスの振幅のピーク値を「P K」、ボトム値を「B T」、中間値を「C T」として表し、例えば先頭パルス P # 1 のピーク値を「P K 1」、2 番目パルス P # 2 のピーク値を「P K 2」・・・として表すこととする。

同様にボトム値を「B T」、中間値を「C T」についても、先頭パルス P # 1 については「B T 1」「C T 1」、2 番目パルス P # 2 については「B T 2」「C T 2」・・・として表す。

また、ディスクのトラック上にマーク M が形成されない期間、つまりスペース S P となる期間では、レーザ出力は通常、リードレベルに相当する比較的低いレベルとされるが、そのスペース S P の期間に相当する R F 信号のレベル、つまり反射光量値を「L S P」として表す。

さらに、2 番目パルス P # 2 から n 番目パルス P # n についての平均値を「a v」とする。また 2 番目パルス P # 2 のピーク値 P K 2 から n 番目パルス P # n のピーク値 P K n の平均値を「a v P K」、2 番目パルス P # 2 のボトム値 B T 2 から n 番目パルス P # n のボトム値 B T n の平均値を「a v B T」、2 番目パルス P # 2 の中間値 C T 2 から n 番目パルス P # n の中間値 C T n の平均値を「a v C T」と表す。

第 1 図、第 2 図に示されるように、R F 信号については、先頭パルス P # 1 は振幅が大きく、2 番目パルス P # 2 以降は比較的振幅が小さくなるが、これは、レーザ駆動パルスにおける先頭のライトパルスに基づくレーザ照射によってマークが瞬時に形成され始めることで、R F 信号の 2 番目パルス P # 2 以降は、その形成されつつあるマークの影響によって反射光量が減少するためであると考えられる。つまり R F 信号、特

に 2 番目パルス P # 2 以降は、形成しているマーク自体の影響を受ける情報となり、換言すれば、マーク形成状態をリアルタイムで監視し得る情報信号となるものである。

ここで、第 3 図～第 6 図に各種の記録レーザパワーの場合における R F 信号波形の観測結果を示す。

これは、DVD-R に対してパルストレーン状のレーザ発光をある光学系から行った場合に、R F 信号用のフォト・ディテクタから得られる信号を電流・電圧変換し、R F マトリクスアンプを通した後の、直流成分を持つメインビームの総光量 R F 信号である。

そしてレーザ出力の平均パワーが、第 3 図は 2. 2 4 mW、第 4 図は 3. 2 7 mW、第 5 図は 3. 7 3 mW、第 6 図は 4. 7 2 mW の各場合である。

この実験結果から、R F 信号の先頭パルス P # 1 のピーク値 P K 1 と、2 番目パルス P # 2 以降のピーク値 P K 2 . . . P K n についてみると、ある記録条件下（特定の記録媒体、特定の光学系、ある線速度）では、2 番目パルス P # 2 以降のピーク値 P K 2 . . . P K n の値はほとんど変化しないことが確認される。

そして特に第 3 図、第 4 図を比較してわかるように、記録媒体表面上に照射される光量の大きさによって、先頭パルス P # 1 のピーク値 P K 1 と、2 番目パルス P # 2 以降のピーク値 P K 2 . . . P K n との比が変化することが確認された。

また、その記録領域に対して、再生 R F 信号の品質をジッター基準で評価したところ、記録時におけるピーク値 P K 1 とピーク値 P K 2 との比が、ある一定の比の値となる時に最良になることも判明した。

これらのことから、記録時に R F 信号を監視して、例えばピーク値 P K 1 とピーク値 P K 2 の比を算出し、この比の値が最適な記録条件を提

供すると思える比の値（予め各種条件状態において計測しておいた基準値）からずれている場合には、レーザパワー制御系にその補正分を与えることで、その環境におけるマーク形成に最適な記録パワーを出力できるようなフィードバック機能を実現できることが理解される。

- 5 第7図に、実験により得られた記録レーザパワーと規格化振幅値の関係を示す。規格化とは、先頭パルスP # 1の振幅値（ピーク値）を基準として用いて、振幅値を割った値とすることを意味し、即ち比の値に相当する。

- ここでは、先頭パルスP # 1のピーク値PK 1、2番目パルスP # 2  
10 の規格化ピーク値（ $PK 2 / PK 1$ ）、3番目パルスP # 3の規格化ピーク値（ $PK 3 / PK 1$ ）、3番目パルスP # 3（以降）の規格化ボトム値（例えば $BT 3 / PK 1$ ）、3番目パルスP # 3（以降）の規格化中間値（例えば $CT 3 / PK 1$ ）、3番目パルスP # 3以降の規格化変調値（例えば $(PK 3 - BT 3) / PK 1$ ）のそれぞれを、レーザパワー  
15 が2 mW～5 mWの範囲内で示している。

このシステムの特定の線速度条件では、記録パワー平均値が2.8 mW程度の時、再生RF信号が品質が最も高くなるとする。

- 例えば2番目パルスP # 2の規格化ピーク値に着目した場合、記録パワーを徐々にあげるに従って、その値が0.80ぐらいから下がっていき、0.63程度に落ち着く地点で、マーク形成状態が最良になると考  
20 えられる。

- この現象を踏まえて、環境温度変化や媒体上の膜むら等でマーク形成に必要なエネルギーが不足したと考えられる時には、2番目パルス規格化ピーク値は、0.63よりも大きな値、例えば0.70のような値を  
25 示す。

即ちこの規格化値である比の値 ( $P_2 / P_1$ ) を記録中に監視し、値の変化を正常に戻すように記録パワーを上げる指令をレーザ制御系に与え、実際に記録パワーを上昇させることで、2番目パルス規格化ピーク値は0.63の値に戻り、マーク形成もその環境下で最良のものとなる。

- 5 一方、マーク形成に必要なエネルギーが過剰な場合にも同様に、2番目パルス規格化振幅値を見ていて、目標値0.63に対しての差分をレーザ制御系にフィードバックすることで、マーク形成が常に最良の状態で行われるようになる。

- ところで、検出すべき比の値を「 $B/A$ 」として表すとすると、ここ  
10 までは、検出すべき比の値 $B/A$ として、先頭パルス $P\#1$ のピーク値 $PK_1$ と、2番目パルス $P\#2$ のピーク値 $PK_2$ の比の値 ( $PK_2 / PK_1$ ) としたが、第7図からわかるように、3番目パルス $P\#3$ 以降のパルスの規格化ピーク値、規格化ボトム値、規格化中間値、規格化変調値等も、例えば2mW～3mWの範囲内（つまり最適なレーザパワーが  
15 存在すると想定される範囲内）で、或る程度リニアに変動する。

- 従って、先頭パルス $P\#1$ のピーク値 $PK_1$ と2番目パルス $P\#2$ のピーク値 $PK_2$ の比だけでなく、ピーク値 $PK_1$ とピーク値 $PK_3$ （又は $PK_4 \dots$ ）の比、ピーク値 $PK_1$ と中間値 $CT_2$ （又は $CT_3 \dots$ ）の比、ピーク値 $PK_1$ とボトム値 $BT_2$ （又は $BT_3 \dots$ ）の比、ピーク値 $PK_1$ と平均値 $av$ （又は $av_{PK}$ 、 $av_{CT}$ 、 $av_{BT}$ ）の比、ピーク値 $PK_1$ と変調値 ( $PK_2 - BT_2$ 、又は $PK_3 - BT_3 \dots$ ) の比、などによっても、同様のレーザパワーのフィードバック制御が可能となると考えられる。

- また先頭パルス $P\#1$ の中間値 $CT_1$ を用いて正規化した場合も、同  
25 様と考えられるため、 $A$ 値としてはピーク値 $PK_1$ に代えて中間値 $CT_1$ や、あるいは変調値 ( $PK_1 - BT_1$ ) を用いてもよい。

つまり検出すべき比の値「 $B/A$ 」としては、 $PK2/PK1$ 以外にも、 $PK3/PK1$ 、 $BT2/PK1$ 、 $CT2/PK1$ 、 $avPK/PK1$ ・・・など多様に考えられる。

- 5      なお、第1図からわかるように3Tマーク形成期間には、2番目パルス以降は存在しないため、B値は得られない。従って、比（ $B/A$ ）を求める動作は、3Tマーク形成期間には行われな

- 10      本実施の形態の構成及び動作については後述するが、上記のようにRF信号から観測される比の値、つまり値「A」としての先頭パルスに関する信号値（例えば $PK1$ 、 $CT1$ 等のいずれか）と、値「B」としての第2パルス以降に対応する信号値（例えば $PK2$ 、 $PK3$ 、 $CT2$ 、 $CT3$ 、 $BT2$ 、 $BT3$ 、 $av$ 、 $avPK$ 、等のいずれか）についての比「 $B/A$ 」を検出し、その比の値に基づいてレーザパワーのフィードバック制御を行うことが、動作の基本的な考え方となる（但し本例では後述するようにA値を補正する）。

- 15      本例においては、まず、有機色素膜記録媒体を対象とする光記録装置のように、記録過程でのマーク形成速度が一般の相変化媒体と比較して速く、記録パワーを照射した光束が、まさにそのエネルギーで変化させようとするマークの形成状態を示す形で媒体表面からの反射光として、光学系の復路を通り、RF用フォト・ディテクタ上に導かれる場合が想定される。

さらに高密度記録を行うシステムであって、記録媒体での熱の干渉を避けて正確な位置にマークを形成するためにパルストレーン状のレーザ発光を採用した場合が想定される。

- 25      従来より実行されているAPCと呼ばれるレーザ制御方式としては、環境温度変化や経時変化等で半導体レーザのI-L（電流－光出力）特性が変動するのを、APC用フォト・ディテクタに出射光束の一部を監

視させ（フロント・モニター）、出射光量の推定を行い、予め設定されていた記録パワーの目標値を比較しながら、レーザ駆動回路系に状態をフィードバックする方式である。

5      なお、パルス・トレイン状の光記録波形を正確に捉えるためには、そのパルス幅に合わせたタイミングで出射光量のモニタ信号をサンプリングする回路構成が必要となる。これにより、環境温度変化や経時変化等があっても、出射側のレーザ・パワーが常に一定に保たれるわけである。

10     ただし、これはあくまでもレーザ出力レベルを特定の最適レベルに制御するものであって、マーク形成に影響を与える要因として、半導体レーザの I-L 特性以外の要因、例えば上述した記録膜のムラや温度変化等に起因する波長変動による記録媒体側のエネルギー吸収効率の変化などの要因についてはカバーできない。

15     そこで本実施の形態の場合は、記録中にマーク形成の情報を含んだ反射光を RF 用フォトディテクタにて観測し、ほぼ同時的に現在出力されている記録パワーがマーク形成にとって最適かどうかの判断を行い、最適状態から外れた場合にはその補正分をレーザパワー制御系へとフィードバックすることで、半導体レーザのパワーを制御することで、記録膜ムラや波長変動によるエネルギー吸収効率の変化などの要因など、マーク形成に影響する全ての要因についてカバーできるレーザパワー制御を  
20     実現する。

25     具体的には、RF 用のフォトディテクタで測定される信号は、半導体レーザから出力されるパルス・トレイン状の出射光束に対して、往復の光路長や光電変換時間、電送時間等によって微妙に遅れたタイミングで光学系や電気系の周波数特性で制限された状態で観測されるが、これを適切なタイミングで、それぞれのパルス区間に対応してサンプリングして、それらの振幅値の比を求めることでマーク形成の良否を判断することが

できる。つまり求められた比の値を、目標とされた比の値と比較することで、レーザパワー制御のためのフィードバック制御信号を得ることができる。

- ところで、このように比「 $B/A$ 」を検出し、その比の値に基づいて
- 5 レーザパワーのフィードバック制御を行うことは、あくまでも最適な記録レーザパワーが2～3 mWの範囲内にあるとされるシステム条件下で有効なものである。即ち第7図からわかるように、2～3 mWの範囲内では、各規格化値、つまり比「 $B/A$ 」の値の変化がリニアなものとなっているため、比「 $B/A$ 」と基準となる比の値を比較することで、
- 10 レーザパワーを増減させる制御が可能となるものである。

ここで、上記第4図、第5図、第6図を比較してみると、レーザパワーが3 mW以上となっている場合は、先頭パルスP # 1のピーク値と2番目パルスP # 2以降のピーク値の差に、顕著な差がみられない。

- このため、各規格化値（ $B/A$ ）の値としては、第7図に示されるよ
- 15 うに、レーザパワーが3 mW以上となる領域では明確な変化がみられない。従って比「 $B/A$ 」と基準となる比の値を比較しても、レーザパワー制御の方向性（増加又は減少）は判別できず、適切なレーザパワー制御が実行できない。

- 従って、上記の基本的な考え方は、最適な記録レーザパワーが2～3
- 20 mWの範囲内にある記録システムにおいては有効なレーザパワー制御の手法となり得るが、最適な記録レーザパワーが3 mWとなる場合もあり得る記録システムにおいては、上記の考え方をさらに一歩押し進める必要がある。

- 例えばメディアタイプ、記録密度、線速度、その他の記録条件につい
- 25 て考えると、最適な記録レーザパワーが3 mWとなる記録システムも想定する必要がある。

以上の背景を踏まえて、後述する本実施の形態のレーザパワー制御動作は、システムの条件により高線速での記録である場合や先頭パルスの幅が比較的大きくなるようなライト・ストラテジを用いる場合等に当てはまると考えられ、記録最適パワーに達する状態では、マーク形成の影響が先頭パルスの反射光量にまでも及ぶような状態を想定している。

上述した基本的な考え方では、先頭パルスP # 1の反射光量であるA値（即ちマーク形成状態の影響を受けない値）を一つの基準として、2番目パルスP # 2以降の反射光量であるB値（即ちマーク形成状態の影響を受ける値）の度合いを、比（ $B/A$ ）として調べることで、マークの形成状態の良否を判断していた。一方で、上記第3図～第6図の実験結果にみられるように例えば3 mW以上の場合に比（ $B/A$ ）の値が変化しなくなるのは、RF信号の先頭パルスP # 1自体も、当該先頭パルスに相当するレーザ照射によって瞬時に形成されるピットマークの影響を受けてしまい、反射光量としての振幅値が抑えられてしまうと考えられる。

このようにRF信号の先頭パルスP # 1の反射光量もマーク形成状態の影響を受けてしまうと、マークの影響のない反射光量としての基準値であるA値が不確かになり、結果的に比（ $B/A$ ）だけで最適記録パワーの状態を示すことが難しい。

そこで、この先頭パルスP # 1としての反射光量であるA値へのマーク形成による影響分を補正したA'値を用い、比（ $B/A'$ ）に基づいてレーザパワー制御を行うことが、本実施の形態の動作となる。

第8図に、記録レーザパワーの変化に対しての、RF信号の先頭パルスP # 1のピーク値PK1と、このピーク値PK1をマーク形成の影響がない状態に補正した補正ピーク値PK1'を示した。補正ピーク値PK1'は、記録レーザパワーに比例してリニアに変化する特性となる。

また第8図には、2番目パルスP#2のピーク値PK2をピーク値PK1で規格化した規格化値( $PK2/PK1$ )と、同じく2番目パルスP#2のピーク値PK2を補正ピーク値PK1'で規格化した規格化補正值( $PK2/PK1'$ )も示している。

- 5      ここで規格化補正值( $PK2/PK1'$ )をみると、記録レーザパワーに対して方向性をもって変化する特性となることがわかる。つまり、規格化補正值( $PK2/PK1'$ )は、レーザパワーが例えば3mW以上に大きくなった場合においても、マーク形成状態を判別できる情報として機能することが理解される。

- 10     第9図には、第7図に示した各規格化値に対応して、規格化補正值、つまりそれぞれ規格化の基準をピーク値PK1から補正ピーク値PK1'に変更した場合の特性を示している。

- 15     図からわかるように各規格化補正值は、記録レーザパワーの変化に対して、特定の方向性をもっており、具体的には記録レーザパワーが大きくなるにつれて値が小さくなる特性となっている。

従って比( $B/A'$ )に相当する、各規格化補正值( $PK2/PK1'$ ) ( $PK3/PK1'$ ) ( $BT3/PK1'$ ) ( $CT3/PK1'$ ) ( $(PK3-BT3)/PK1'$ )は、上述した基本的な考え方と同様のレーザパワー制御に用いることができる。

- 20     つまり比( $B/A'$ )のB値としては、上記基本的な考え方で述べた場合と同様に2番目パルスP#2以降に関する値として、ピーク値PK2、PK3・・・、中間値CT2、CT3・・・、ボトム値BT2、BT3・・・、平均値av、avPK、avCT、avBT、変調値( $PK2-BT2$ )、( $PK3-BT3$ )・・・などのいずれかを用いられ  
25     ばよい。

そしてA' 値としては、先頭パルスP # 1のピーク値PK 1を補正した補正ピーク値PK 1' 以外に、補正中間値CT 1'、補正変調値(PK 1 - BT 1)' を用いることも考えられる。

5 A' 値、例えば先頭パルスP # 1の補正ピーク値PK 1' は次のようにして得る。

補正ピーク値PK 1' は、マーク形成状態の影響のない値とするものであるため、まずマーク形成状態の影響がない値を観測する。具体的にはスペースSP期間に対応するRF信号の振幅値、つまり第2図に示したスペース期間の反射光量値LSPを検出すればよい。

10 上述したAPC制御は、レーザパワーを設定してある記録パワー（パルストレインのピークに相当）と再生パワー（スペース期間のレベルに相当）に対して、レーザ出力を一定化するものである。

ここで、マーク形成状態の影響がない値としてスペース期間の反射光量値LSPを検出すれば、APCシステムで設定している記録パワーと  
15 スペース領域でのパワーとの設定比を用いて、マーク形成状態の影響がない値としての反射光量値、即ち補正ピーク値PK 1' を推定できるものである。

なお実際には、先頭パルス波形は光学ピックアップ、記録媒体の状態、電気回路系それぞれの周波数特性の制限などにより、多少なまった波形  
20 として観測されるので、場合によっては明らかに先頭パルスP # 1としての反射光量にマーク形成の影響がないような低い記録パワーの状態でキャリブレーションを行うと、さらに精度の良い基準値としての補正ピーク値PK 1' が得られる。

このようにして得た補正ピーク値PK 1' をA' 値とし、比(B /  
25 A') をとるとすると、記録レーザパワーがある程度高い状態となっても、制御媒体上の有機色素膜の膜むら等による全体的な反射光量の変化

については左右されず、マーク形成による 2 番目パルス P # 2 以降の反射光量変化のみを取り入れることができる。

- 従って、予め各種記録条件に対応して調べてある最適記録状態を示す A' 値と B 値の比を目標値として、検出された比值  $B/A'$  のずれ分を
- 5 算出し、レーザ制御系にフィードバックすることで、RF 信号の先頭パルス P # 1 にマーク形成の影響がある場合でも、精度良くマーク形成に最適な記録パワーを導くことが可能となる。

## 2. ディスクドライブ装置の構成

- 10 以下、本実施の形態としての具体的な構成及び動作を説明していく。

- なお、本発明の光記録装置の実施の形態となるディスクドライブ装置は、例えば DVD-R に対して記録再生を行う装置とする。また、レーザパワー制御に関しては、APC 制御に加えて、上述のように RF 信号のサンプル値の比の値 ( $B/A'$ ) を用いて補正制御を行うものである
- 15 が、ここでは最も基本的な処理として、上記比 ( $B/A'$ ) の値は、先頭パルス P # 1 のピーク値 PK 1 を補正したピーク値 PK 1' と、2 番目パルス P # 2 のピーク値 PK 2 の比を用いるとする。(A 値 = PK 1'、B 値 = PK 2)

- 比の値としては各種他の例が多様に考えられるが、それについては変
- 20 形例として後述する。

第 10 図は本例のディスクドライブ装置 30 の全体の構成を示し、また第 11 図は、第 10 図の構成のうちでレーザパワー制御に係る要部の構成を示している。

- 第 10 図に示すように、例えば DVD-R としてのディスク 100 は、
- 25 ターンテーブル 7 に積載され、記録／再生動作時においてスピンドルモータ 6 によって一定線速度 (CLV) で回転駆動される。

そして光学ピックアップ1によってディスク100上のトラックに記録されたピットデータやトラックのウォブリング情報、ランドプリピット情報の読み出しがおこなわれる。グループとして形成されているトラック上にデータとして記録されるピットはいわゆる色素変化ピットである。

5

ピックアップ1内には、レーザ光源となるレーザダイオード4や、反射光を検出するためのフォトディテクタ5、レーザ光の出力端となる対物レンズ2、レーザ光を対物レンズ2を介してディスク記録面に照射し、またその反射光をフォトディテクタ5に導く光学系24が形成される。

10 またレーザダイオード4からの出力光の一部が受光されるモニタ用ディテクタ22も設けられる。

ピックアップ1内の構成は第11図に概略的に示しているが、レーザダイオード4から出力されるレーザ光に対して、グレーティング板（図示せず）、コリメータレンズ24a、波長板（図示せず）、PBS（偏向ビームスプリッタ）24b、マルチ・レンズ（図示せず）等による光学系24によって対物レンズ2に導かれ、ディスク100に照射され、また、その反射光がフォトディテクタ5によって検出される。

15

また、レーザダイオード4から出力されるレーザ光の一部はモニター用ディテクタ22にも導かれ、その検出光が後述するAPC動作に用いられる。

20

レーザダイオード4は、波長650nm又は635nmのレーザ光を出力する。また光学系によるNAは0.6である。

対物レンズ2は二軸機構3によってトラッキング方向及びフォーカス方向に移動可能に保持されている。

25 またピックアップ1全体はスレッド機構8によりディスク半径方向に移動可能とされている。

またピックアップ 1 におけるレーザダイオード 4 はレーザドライバ 1 8 からのドライブ信号（ドライブ電流）によってレーザ発光駆動される。

第 10 図に示すように、ディスク 100 からの反射光情報はフォトディテクタ 5 によって検出され、受光光量に応じた電気信号とされてマトリクス回路 9 に供給される。

マトリクス回路 9 には、フォトディテクタ 5 としての複数の受光素子からの出力電流に対応して電流電圧変換回路、マトリクス演算／増幅回路等を備え、マトリクス演算処理により必要な信号を生成する。

例えば再生データに相当する R F 信号、サーボ制御のためのフォーカスエラー信号 F E、トラッキングエラー信号 T Eなどを生成する。

さらに、ランドプリピット及びグルーブのウォブリングに係る信号としてプッシュプル信号 P / P を生成する。

マトリクス回路 9 から出力される R F 信号は 2 値化回路 11 へ、フォーカスエラー信号 F E、トラッキングエラー信号 T E はサーボ回路 14 へ、プッシュプル信号 P / P はアドレスデコーダ 26 へ、それぞれ供給される。

また R F 信号はパルスサンプル部 25 にも供給され、後述するレーザパワー補正制御のための処理に用いられる。

アドレスデコーダ 26 においてはプッシュプル信号 P / P に対して、ランドプリピット情報抽出、トラックのウォブリングに同期したウォブルクロック生成、ディスク 100 にプリフォーマットされているアドレス情報のデコード処理等を行う。デコードされたアドレス情報はシステムコントローラ 10 に供給される。

また生成されたウォブルクロックはアドレスデコーダ 26、スピンドルサーボ回路 23 に供給され、またウォブルクロックからエンコード用のクロックが生成されてエンコード／デコード部 12 に供給される。

マトリクス回路 9 で得られた R F 信号は 2 値化回路 1 1 で 2 値化されたうえで、エンコード／デコード部 1 2 に供給される。

エンコード／デコード部 1 2 は、再生時のデコーダとしての機能部位と、記録時のエンコーダとしての機能部位を備える。

- 5      再生時にはデコード処理として、ランレングスリミテッドコードの復調処理、エラー訂正処理、デインターリーブ等の処理を行い、再生データを得る。

- またエンコード／デコード部 1 2 は、再生時には、P L L 処理により R F 信号に同期した再生クロックを発生させ、その再生クロックに基づ  
10      いて上記デコード処理を実行する。

再生時においてエンコード／デコード部 1 2 は、上記のようにデコードしたデータをバッファメモリ 2 0 に蓄積していく。

- このディスクドライブ装置 3 0 からの再生出力としては、バッファメモリ 2 0 にバッファリングされているデータが読み出されて転送出力されることになる。  
15

インターフェース部 1 3 は、外部のホストコンピュータ 8 0 と接続され、ホストコンピュータ 8 0 との間で記録データ、再生データや、各種コマンド等の通信を行う。

- そして再生時には、デコードされバッファメモリ 2 0 に格納された再生データは、インターフェース部 1 3 を介してホストコンピュータ 8 0 に転送出力されることになる。  
20

なお、ホストコンピュータ 8 0 からのリードコマンド、ライトコマンドその他の信号はインターフェース部 1 3 を介してシステムコントローラ 1 0 に供給される。

一方、記録時には、ホストコンピュータ 80 から記録データが転送されてくるが、その記録データはインターフェース部 13 からバッファメモリ 20 に送られてバッファリングされる。

5 この場合エンコード／デコード部 12 は、バッファリングされた記録データのエンコード処理として、エラー訂正コード付加やインターリーブ、サブコード等の付加、ディスク 100 への記録データとしてのランレングスリミテッドコード変調等のエンコードを実行する。

10 エンコード／デコード部 12 は、記録時においてエンコード処理のための基準クロックとして、ウォブルクロックに同期したエンコードクロックを用いる。

エンコード／デコード部 12 でのエンコード処理により生成された NRZI 形式の記録データは、ライトストラテジー 21 でパルストレーン状の記録パルス（レーザ駆動パルス）に変換され、レーザドライバ 18 に送られる。

15 このライトストラテジー 21 では記録補償、すなわち記録層の特性、レーザ光のスポット形状、記録線速度等に対する最適記録パワーの微調整やレーザ駆動パルス波形の調整も行う。

20 レーザドライバ 18 では供給されたレーザ駆動パルスに基づいたドライブ電流をレーザダイオード 4 に与え、レーザ発光駆動を行う。これによりディスク 90 に記録データに応じたピットマーク（色素変化ピット）が形成されることになる。

25 APC 回路（Auto Power Control）19 は、モニタ用ディテクタ 22 の出力によりレーザ出力パワーをモニターしながらレーザの出力が温度などによらず一定になるように制御する回路部である。レーザ出力の目標値はシステムコントローラ 10 から与えられ、レーザ出力レベルが、その目標値になるようにレーザドライバ 18 を制御する。

A P C回路 1 9 の詳しい構成例は第 1 1 図を用いて後述する。

サーボ回路 1 4 は、マトリクス回路 9 からのフォーカスエラー信号 F E、トラッキングエラー信号 T E から、フォーカス、トラッキング、スレッドの各種サーボドライブ信号を生成しサーボ動作を実行させる。

- 5 即ちフォーカスエラー信号 F E、トラッキングエラー信号 T E に応じてフォーカスドライブ信号 F D、トラッキングドライブ信号 T D を生成し、二軸ドライバ 1 6 に供給する。二軸ドライバ 1 6 はピックアップ 1 における二軸機構 3 のフォーカスコイル、トラッキングコイルを駆動することになる。これによってピックアップ 1、マトリクス回路 9、サーボ回路 1 4、二軸ドライバ 1 6、二軸機構 3 によるトラッキングサーボループ及びフォーカスサーボループが形成される。

- 10 またシステムコントローラ 1 0 からのトラックジャンプ指令に応じて、トラッキングサーボループをオフとし、二軸ドライバ 1 6 に対してジャンプドライブ信号を出力することで、トラックジャンプ動作を実行させる。
- 15

- またサーボ回路 1 4 は、トラッキングエラー信号 T E の低域成分として得られるスレッドエラー信号や、システムコントローラ 1 0 からのアクセス実行制御などに基づいてスレッドドライブ信号を生成し、スレッドドライバ 1 5 に供給する。スレッドドライバ 1 5 はスレッドドライブ信号に応じてスレッド機構 8 を駆動する。スレッド機構 8 には、図示しないが、ピックアップ 1 を保持するメインシャフト、スレッドモータ、伝達ギア等による機構を有し、スレッドドライバ 1 5 がスレッドドライブ信号に応じてスレッド機構 8 を駆動することで、ピックアップ 1 の所
- 20
- 要のスライド移動が行なわれる。

- 25 スピンドルサーボ回路 2 3 はスピンドルモータ 6 を C L V 回転させる制御を行う。

スピンドルサーボ回路 23 は、データ記録時には、ウォブルクロックを、現在のスピンドルモータ 6 の回転速度情報として得、これを所定の CLV 基準速度情報と比較することで、スピンドルエラー信号 SPE を生成する。

- 5      またデータ再生時には、エンコード/デコード部 12 内の PLL によって生成される再生クロック（デコード処理の基準となるクロック）が、現在のスピンドルモータ 6 の回転速度情報となるため、これを所定の CLV 基準速度情報と比較することでスピンドルエラー信号 SPE を生成する。

- 10      そしてスピンドルサーボ回路 23 は、スピンドルモータドライバ 17 に対してスピンドルエラー信号 SPE に応じて生成したスピンドルドライブ信号を供給する。スピンドルモータドライバ 17 はスピンドルドライブ信号に応じて例えば 3 相駆動信号をスピンドルモータ 6 に印加し、スピンドルモータ 6 の CLV 回転を実行させる。

- 15      またスピンドルサーボ回路 23 は、システムコントローラ 10 からのスピンドルキック/ブレーキ制御信号に応じてスピンドルドライブ信号を発生させ、スピンドルモータドライバ 17 によるスピンドルモータ 6 の起動、停止、加速、減速などの動作も実行させる。

- 20      以上のようなサーボ系及び記録再生系の各種動作はマイクロコンピュータによって形成されたシステムコントローラ 10 により制御される。

システムコントローラ 10 は、ホストコンピュータ 80 からのコマンドに応じて各種処理を実行する。

- 25      例えばホストコンピュータ 80 から、ディスク 100 に記録されている或るデータの転送を求めるリードコマンドが供給された場合は、まず指示されたアドレスを目的としてシーク動作制御を行う。即ちサーボ回

路 1 4 に指令を出し、シークコマンドにより指定されたアドレスをターゲットとするピックアップ 1 のアクセス動作を実行させる。

その後、その指示されたデータ区間のデータをホストコンピュータ 8 0 に転送するために必要な動作制御を行う。即ちディスク 1 0 0 からの  
5 データ読出／デコード／パファリング等を行って、要求されたデータを転送する。

またホストコンピュータ 8 0 から書込命令（ライトコマンド）が出されると、システムコントローラ 1 0 は、まず書き込むべきアドレスにピックアップ 1 を移動させる。そしてエンコード／デコード部 1 2 により、  
10 ホストコンピュータ 8 0 から転送されてきたデータについて上述したようにエンコード処理を実行させる。

そして上記のようにライトストラテジー 2 1 からのレーザ駆動パルスがレーザドライバ 1 8 に供給されることで、記録が実行される。

メモリ 2 7 は、システムコントローラ 1 0 が処理に用いる R O M、R  
15 A M、不揮発性メモリなどを包括的に示している。もちろんマイクロコンピュータとして形成されるシステムコントローラ 1 0 に内蔵されるメモリとされてもよい。

メモリ 2 7 は、ディスクドライブ装置としての制御動作に必要なプログラム、各種係数、定数の記憶や、演算のためのワーク領域として用い  
20 られる。又本例の場合はメモリ 2 7 の不揮発性領域において、後述するレーザパワー補正動作のための情報として、各種システム条件（例えばメディアタイプや線速度など）と、それに対応する最適な比の値（ $P K 2 / P K 1'$ ）が記憶される。例えば工場出荷前において各種システム条件下において実験的に最適な比の値が求められ、その結果がデータ  
25 ーブルとして格納されるものとなる。

このディスクドライブ装置 30 における再生時の動作と記録時の動作をまとめると以下のようなになる。

＜再生時の動作＞

・サーボ動作

- 5     ピックアップ 1 により検出された信号は、マトリクス回路 9 にてフォーカスエラー信号 F E、トラッキングエラー信号 T E などのサーボ誤差信号に変換され、サーボ回路 14 に送られる。サーボ回路 14 から出たドライブ信号 F D、T D はピックアップ 1 の二軸機構 3 を駆動し、フォーカスサーボ、トラッキングサーボを行う。

10    ・データ再生

ピックアップ 1 により検出された信号は、マトリクス回路 9 にて R F 信号に変換され、エンコード／デコード部 12 に送られる。エンコード／デコード部 12 ではチャンネルクロックが再生され、チャンネルクロックに基づいてデコードが行われる。デコードされたデータはインター

- 15    フェイス部 13 に送られる。

・回転制御

ディスク 100 の回転は、エンコード／デコード部 12 にて再生されたチャンネルクロックをスピンドルサーボ回路 23 に送り制御する。

・アドレス再生

- 20    アドレスは R F 信号中に含まれており、エンコード／デコード部 12 にてデコードされシステムコントローラ 10 に送られる。

・レーザ制御

A P C 回路 19 は、システムコントローラ 10 の指示により、レーザ一出力を一定に保つように制御する。

25    ＜記録時の動作＞

・サーボ動作

再生時と同様に行われるが、レーザーパワーの上昇によりゲインが高くなならないように、マトリクス回路 9 もしくはサーボ回路 14 にて補正される。

・データ記録

- 5 インターフェイス部 13 を通じて取り込まれたデータは、エンコード／デコード部 12 で ECC の付加、並び替え、変調などのチャンネルコーディングが行われる。チャンネルコーディングを受けたデータは、ライトストラテジー 21 で、ディスク 100 に適したレーザ駆動パルスに変換され、レーザドライバ 18 (APC 回路 19) を通じて、ピックアップ 1 中のレーザダイオード 4 に加えられる。

・回転制御

マトリクス回路 9 より出力されたプッシュプル信号 P/P からウォブルクロックが生成され、スピンドルサーボ回路 23 に加えられて線速一定 (CLV) の回転制御が行われる。

- 15 ・アドレス再生

マトリクス回路 9 より出力されたプッシュプル信号 P/P からランドプリピット情報が検出される。検出されたランドプリピット情報はアドレス値にデコードされ、システムコントローラ 10 にて読み取られる。

- また、プッシュプル信号 P/P からエンコードクロックも発生され、  
20 エンコード／デコード部 12 に加えられる。

第 11 図により、本例のレーザパワー制御に関する構成を説明する。なお、本例の動作は記録時のレーザパワー補正を特徴とするものであるため、以下の説明は、記録時の動作として述べていく。

- 上記第 10 図を用いた説明からわかるように、記録時においてレーザ  
25 ドライバ 18 へライトストラテジー 21 からのレーザ駆動パルス、即ちレーザ駆動電流指示値と変調信号との組み合わせパターンが入力される

と、レーザダイオード 4 からはレーザ光が出射され、上述した光学系 2 4 を介して対物レンズ 2 からディスク 1 0 0 上の所定の領域に光スポットとして集光し投影する。

- 5 フロントモニター用のディテクタ 2 2 は、出射光束の一部を取り込み、レーザパワーの発光量を推定するための光量検出を行う。

またディスク 1 0 0 に集光された光束は、ディスク上のマーク形成状態を反映しながら、反射光（再生信号）として光学系 2 4 に戻っていき、最終的には、多分割された R F 信号用のフォトディテクタ 5 に投影される。

- 10 A P C 回路 1 9 は、例えば第 1 1 図に示すように、電流／電圧変換部 1 9 a、サンプル／ホールド回路 1 9 b、A／D 変換器 1 9 c、レーザパワーコントローラ 1 9 d、目標値保持部 1 9 e、D／A 変換器 1 9 f、タイミングジェネレータ 1 9 g を備える。

- 15 タイミングジェネレータ 1 9 g は、エンコード／デコード部 1 2 から出力されるエンコードデータ、即ちレーザ駆動パルスの元となる信号に基づいて、各種タイミング信号を出力し、サンプル／ホールド回路 1 9 b、A／D 変換器 1 9 c、レーザパワーコントローラ 1 9 d の動作タイミングを制御する。

- 20 記録時においては、パルストレイン状のレーザ発光が行われるが、A P C 回路 1 9 では、記録レベルのレーザパワーを監視して、それを目標値に合わせて一定に保つ動作を行うことになる。

- 25 モニター用ディテクタ 2 2 からの信号（受光光量に応じた電流）は、電流／電圧変換部 1 9 a で電圧に変換され、サンプル／ホールド回路 1 9 b に供給される。パルストレイン状のレーザ発光が行われているため、サンプル／ホールド回路 1 9 b は、タイミングジェネレータ 1 9 g からのタイミング信号により、パルストレインのパルス幅が維持される区間、

つまり記録パワーのレーザ出力が行われている期間にタイミングを合わせて、その信号をサンプル&ホールドする。

ホールド出力された電圧値はA/D変換器19cでデジタル値に変換され、これが現在の推定レーザパワーとしてレーザパワーコントローラ

5 19dに供給される。

レーザパワーコントローラ19dは、目標値保持部19eにセットされているレーザパワー目標値と、上記推定レーザパワーを比較することで、その差分に見合う量を現行の指示値に重畳し、D/A変換器19fを通してレーザドライバ18に供給する。目標値保持部19eには、システムコントローラ10によって目標とすべきレーザパワー値がセット  
10 される。

APC回路19のこのような動作によって、レーザ出力パワーが目標値に一定に保たれる機能が得られる。

ただし、このAPC回路19による動作は、あくまでレーザ出力に関しての一定化制御であって、レーザ波長変動や記録膜ムラなどの要因を  
15 考慮して記録パワーを最適化するものではないことは、先に述べた。

そこで本例では更にレーザパワー補正のための構成が設けられる。具体的にはRF信号についてサンプリングを行って比を求め、その比に基づいてレーザパワー補正を行う。

20 第11図に示すようにマトリクス回路9においては、RF信号を得るための構成として、電流/電圧変換部9a、RFマトリクスアンプ9bが設けられ、これによってフォトディテクタ5で検出された反射光量に基づいてRF信号が生成される。

マトリクス回路9で得られるRF信号は、パルスサンプル部25に供給され、このパルスサンプル部25で、比の算出のための所要のサンプリングが行われる。  
25

本実施の形態では、RF信号について求める比の値「 $B/A'$ 」を、先頭パルスP#1についての補正ピーク値 $PK1'$ と2番目パルスP#2のピーク値 $PK2$ の比「 $PK2/PK1'$ 」とする。

補正ピーク値 $PK1'$ は、上述したようにスペース期間に相当するRF信号の反射光量値 $LSP$ を検出し、その検出値 $LSP$ と、APC回路19で設定されている記録パワー目標値と再生パワー目標値の設定比から求められる。

従ってパルスサンプル部25では、RF信号の反射光量値 $LSP$ をサンプリングする構成が設けられる。またB値としてピーク値 $PK2$ の値をサンプリングする構成が設けられる。

即ち、2番目パルスP#2のピーク値 $PK2$ に対応するピークホールド回路25a2及びA/D変換器25b2と、スペース期間にサンプルホールド行うサンプルホールド回路25d及びA/D変換器25eが設けられるとともに、タイミングジェネレータ25cが設けられる。

なお、先頭パルスP#1についての補正ピーク値 $PK1'$ を得るには、少なくともスペース期間の反射光量値 $LSP$ を得ればよいのであるが、実際の先頭パルスP#1のピーク値 $PK1$ を得ることで、補正ピーク値 $PK1'$ を更に最適化された値に修正できる。このため、図示するように、先頭パルスP#1のピーク値 $PK1$ に対応するピークホールド回路25a1及びA/D変換器25b1も設けられている。

タイミングジェネレータ25cは、第12図(a)に示すようなエンコード/デコード部12からのエンコードデータに基づいて、第12図(c)のRF信号の先頭パルスP#1の区間に対応するサンプル区間を示す第12図(d)の信号をピークホールド回路25a1に供給し、当該区間におけるピーク値をホールド出力させる。さらに、A/D変換

器 2 5 b 1 に、ホールド出力されたピーク値をデジタル値に変換させるようにタイミング制御する。

またタイミングジェネレータ 2 5 c は、R F 信号の 2 番目パルス P # 2 の区間に対応するサンプル区間を示す第 1 2 図 (e) の信号をピーク  
5 ホールド回路 2 5 a 2 に供給し、当該区間においてのピーク値をホールド出力させる。さらに、A/D変換器 2 5 b 2 に、ホールド出力されたピーク値をデジタル値に変換させるようにタイミング制御する。

さらにタイミングジェネレータ 2 5 c は、ある時点、例えばレーザパワー補正動作を開始する時点などにおいて、R F 信号のスペース区間に  
10 対応するサンプル区間を示す第 1 2 図 (f) の信号をサンプルホールド回路 2 5 d に供給し、当該区間においてのサンプル値をホールド出力させる。さらに、A/D変換器 2 5 e に、ホールド出力されたサンプル値をデジタル値に変換させるようにタイミング制御する。

これによって、A/D変換器 2 5 b 1 からはピーク値 P K 1 がデジタル  
15 ル値として出力され、また A/D変換器 2 5 b 2 からはピーク値 P K 2 がデジタル値として出力され、さらに A/D変換器 2 5 e からは反射光量値 L S P がデジタル値として出力され、それぞれ所要時点でシステムコントローラ 1 0 に供給することができる。

なお、第 1 2 図 (b) のパルストレイン状のレーザ駆動パルスは第 1  
20 2 図 (a) のエンコードデータに基づいて生成されるため、タイミングジェネレータ 2 5 c はエンコードデータから、第 1 2 図 (c) の R F 信号における先頭パルス P # 1 期間、2 番目パルス P # 2 期間、及びスペース期間の各タイミングを得ることができるが、実際には、レーザ出力タイミングから、反射光情報である R F 信号がパルスサンプル部 2 5 に  
25 供給されるタイミングまでは、光学系 2 4 及びマトリクス回路 9 での処理による遅延がある。従って、タイミングジェネレータ 2 5 c は、その

遅延分を考慮したタイミングで、サンプリング区間のタイミング信号を発生させることになる。

ピーク値  $PK1$ 、 $PK2$ 、スペース区間の反射光量値  $LSP$  は、それぞれシステムコントローラ 10 に取り込まれ、比の算出が行われ、その  
5 算出された比の値を基準となる比の値と比較することによってレーザパワー補正信号が生成される。

第 11 図においては、システムコントローラ 10 内として、このようなレーザパワー補正信号を生成するための機能ブロックを示している。

即ちサンプル値入力部 10 a、推定演算部 10 b、補正演算部 10 c、  
10 補正基準保持部 10 d、補正先頭パルス値推定部 10 e が設けられる。  
なお、これらは実際にはシステムコントローラ 10 内のソフトウェアによって実現されればよい。

詳しい処理例については第 13 図、第 14 図で説明するが、まず、サンプル値入力部 10 a は、ピーク値  $PK2$  を B 値として取り込み、推定  
15 演算部 10 b に供給する。またピーク値  $PK1$ 、スペース区間の反射光量値  $LSP$  を取り込んだ場合は、それらを補正ピーク値  $PK1'$  ( $A'$  値) を得るための情報として補正先頭パルス値推定部 10 e に供給する。

補正先頭パルス値推定部 10 e では、スペース区間の反射光量値  $LSP$  を、APC 回路 19 における記録パワー／再生パワーの比、つまり当  
20 該システムコントローラ 10 が APC 回路 19 に指示した目標値の比に対応させることで、マーク形成の影響のない状態の先頭パルス  $P\#1$  のピーク値  $PK1'$  ( $A'$  値) を推定算出する。

また、供給されたピーク値  $PK1$  を用いて、推定算出したピーク値  $PK1'$  を修正することを行う。

25 推定演算部 10 b では、サンプル値入力部 10 a から供給されたピーク値  $PK2$  を B 値とし、また補正先頭パルス値推定部 10 e から供給さ

れた補正ピーク値  $PK1'$  を  $A'$  値とし、現在のレーザパワーを推定する値として、比の値、つまり  $B/A'$  ( $= PK2 / PK1'$ ) を算出する。

また補正基準保持部 10 d には、現在の線速度その他の記録条件に合  
5 致して、 $PK2 / PK1'$  の最適値（以下、基準比值という）が保持されている。例えば上述したように第 10 図に示したメモリ 27 に記憶されている、記録条件毎の最適な比の値のテーブルデータのうちで、現在の条件に対応する最適な比の値がロードされている。

補正演算部 10 c は、推定演算部 10 b で算出された比の値を、補正  
10 基準保持部 10 d に保持されている基準比值と比較することで、レーザパワー補正信号を生成する。

このレーザパワー補正信号は A P C 回路 19 におけるレーザパワーコントロール 19 d に供給される。レーザパワーコントロール 19 d は例えば、目標値保持部 19 e にセットされ、上述したレーザパワー一定化  
15 制御に使用している目標値を、上記レーザパワー補正信号に基づいて補正する。

なお、レーザパワー補正信号によって、目標値保持部 19 e に保持されている目標値自体が補正更新されるようにしてもよい。

このような構成により本例では、各パルストレイン状波形に対応した  
20 R F 信号の振幅値の相関から、記録時に、ほぼ同時的な記録パワーの推定値としての比を算出する。この比の値と基準比值との比較により、記録パワーの補正分を算出し、A P C ループの動作を補正する。これによって、ディスク 100 上のマーク形成状態を加味した最適記録パワー制御のフィードバックが行われる。

25

### 3. 記録パワー補正動作（例 1）

システムコントローラ 10 において、上記レーザパワー補正のための処理、即ち第 11 図に示したシステムコントローラ 10 内の機能ブロックによって実行される処理の具体例のひとつを第 13 図で説明する。

5      なお、第 13 図の各ステップと第 11 図の機能ブロックの対応は次のようになる。

        F 1 0 1, F 1 0 4 . . . 補正基準保持部 10 d

        F 1 0 2, F 1 0 3, F 1 0 7 . . . 補正先頭パルス値推定部 10 e

        F 1 0 5, F 1 0 6 . . . サンプル値入力部 10 a

        F 1 0 8 . . . 推定演算部 10 b

10      F 1 0 9 ~ F 1 1 2 . . . 補正演算部 10 c

        記録レーザパワーの補正処理としては、システムコントローラ 10 はまずステップ F 1 0 1 として、記録動作に関する各種システム条件を確認する。即ちメディアタイプ、記録線速度、記録パワー目標値を確認する。

15      続いてステップ F 1 0 2 で、パルスサンプル部 25 からスペース期間の反射光量値 L S P を取り込む。

        そしてステップ F 1 0 3 では、反射光量値 L S P とシステム条件（記録パワー目標値と再生パワー目標値の設定比）から、補正ピーク値 P K 1'、即ち A' 値を算出する。

20      ステップ F 1 0 4 では、ステップ F 1 0 1 で確認したシステム条件に適合した基準比值 (B/A')<sub>ref</sub> をメモリ 27 に記憶されているデータテーブルから引用する。

        これにより補正処理のための準備が整い、以下、ステップ F 1 0 5 から補正演算処理に入る。

25      ステップ F 1 0 5 では、A/D変換器 25 b 1 から出力される先頭パルス P # 1 のピーク値 P K 1 を取り込む。

ステップF106では、B値として、A/D変換器25b2から出力される2番目パルスP#2のピーク値PK2を取り込む。

ステップF107では、ステップF105で取り込んだピーク値PK1を用いて、上記ステップF103で算出した補正ピーク値PK1'

- 5 (A' 値) を修正する。これはディスク90上の反射率ムラを考慮しての修正となる。

例えば、RF信号の先頭パルスP#1のピーク値PK1の、記録レーザーパワーに対する変動は、第8図に示したとおりである。従って、現在の記録レーザーパワーから、第8図の特性によりピーク値PK1は推定できる。ここで、推定されるピーク値PK1と、実際に検出されたピーク値PK1の間に差があるとすると、その差は、ディスクの反射率むらなどに起因した差であると判断できる。

- 15 従ってその差分としての比率を、補正ピーク値PK1'にも乗算することで、推定された補正ピーク値PK1'を、反射率ムラを考慮した値に修正できる。

ステップF108では、比の値B/A'を算出する。

ステップF109では、算出した比の値B/A'を、基準比值(B/A')<sub>ref</sub>と比較する。

- 20 ここで比值B/A'が基準比值(B/A')<sub>ref</sub>より大きい場合は、ステップF111に進み、現在の記録パワー目標値、即ちAPC回路19における目標値保持部19eに保持されている記録パワー目標値に対して、0.5mW上昇させた値を、補正された新たな記録パワー目標値とする。

- そしてステップF112として、新たな記録パワー目標値をレーザーパワー補正信号としてレーザーパワーコントローラ19dに伝達し、APC  
25 ループにおいて新たな記録パワー目標値を用いたレーザーパワー制御を実行させる。そしてステップF105に戻る。

一方、ステップ F 1 0 9 において、比值  $B/A'$  が基準比值  $(B/A')_{ref}$  より小さい場合は、ステップ F 1 1 0 に進み、現在の記録パワー目標値、即ち APC 回路 1 9 における目標値保持部 1 9 e に保持されている記録パワー目標値に対して、0.5 mW 下降させた値を、補正された新たな記録パワー目標値とする。

そしてステップ F 1 1 2 として、新たな記録パワー目標値をレーザパワー補正信号としてレーザパワーコントローラ 1 9 d に伝達し、APC ループにおいて新たな記録パワー目標値を用いたレーザパワー制御を実行させる。そしてステップ F 1 0 5 に戻る。

10      ステップ F 1 0 5 に戻った後は、再度同様の処理を行う。

つまり、比值  $B/A'$  を基準比值  $(B/A')_{ref}$  と比較して、APC ループにおける記録パワー目標値を 0.5 mW づつ上昇又は下降させることで、比值  $B/A'$  が基準比值  $(B/A')_{ref}$  と略一致する状態まで収束させていく。

15      そしてある時点で、ステップ F 1 0 6 において比值  $B/A'$  と基準比值  $(B/A')_{ref}$  が略一致したら、記録パワー目標値の補正処理を終了する。

このように第 1 3 図の処理例によれば、APC 回路 1 9 において基準とされる記録パワー目標値を、比值  $B/A'$  と基準比值  $(B/A')_{ref}$  の比較に基づいて補正していき、最終的に比值  $B/A'$  と基準比值  $(B/A')_{ref}$  が一致する状態、即ち最適な記録レーザパワーに制御される状態に収束させるものである。

このようなレーザパワー補正処理が行われることで、実際の記録パワーが現在の記録動作環境に対して最適になるように制御される。これにより、レーザダイオード 4 の I-L 特性の温度依存性や経時変化によるレーザの波長変動、及びそれによるディスク 1 0 0 のエネルギー吸収効

率の変化や、ディスク 100 の膜むらなどによる最適記録パワーの変化にも対応して、レーザ出力を制御することが可能となるため、最適なマーク形成動作が実現でき、再生時の RF 信号品質（ジッター等）の改善が図られる。

- 5      また反射率ムラにも対応して最適な制御が可能となる。

#### 4. 記録パワー補正動作（例 2）

第 14 図に、記録パワー補正処理として第 13 図の処理例に代えて採用することのできる処理例を示す。

- 10      なおステップ F201～F208 は、第 13 図のステップ F101～F108 と同様であるため説明を省略する。

この第 14 図の処理例の場合は、ステップ F208 で比值  $B/A'$  を算出したら、続いてステップ F209 で  $(B/A') / (B/A')_{ref}$  の演算を行う。

- 15      そしてステップ F210 では、 $(B/A') / (B/A')_{ref}$  の値が「1」であるか否かを判断し、「1」（＝「1」とみなしていい範囲）でなければステップ F211 に進む。

ステップ F211 では、基準比值  $(B/A')_{ref}$  を基準としたときの、比值  $B/A'$  のずれ分に相当する比率  $\alpha$  を算出する。

- 20      第 15 図に、テーブルデータから導かれる比值  $B/A'$  及び基準比值  $(B/A')_{ref}$  と記録パワーの関係を示しているが、現在のシステム条件下では記録パワーとして図示する記録パワー  $P_{ref}$  が最適であるとする。このとき、算出された比值  $B/A'$  によれば、システム条件から考えれば図示する記録パワー  $P_0$  の状態が現在のパワーとして推定されている
- 25      ことになる。

上記「 $\alpha$ 」は、 $P_{ref} = (1 + \alpha) P_o$ としての値  $\alpha$  であり、即ち現在の記録パワー目標値から、補正すべき新たな記録パワー目標値への比率である。

なお、 $\alpha$  値は例えば  $-0.3 \leq \alpha \leq 0.3$  の範囲とする。

- 5       $\alpha$  値を算出したら、ステップ F 2 1 2 では、現在の記録パワー目標値、即ち A P C 回路 1 9 における目標値保持部 1 9 e に保持されている記録パワー目標値に対して、 $(1 + \alpha)$  倍した値を、補正された新たな記録パワー目標値とする。

- 10      そしてステップ F 2 1 3 として、新たな記録パワー目標値をレーザパワー補正信号としてレーザパワーコントローラ 1 9 d に伝達し、A P C ループにおいて新たな記録パワー目標値を用いたレーザパワー制御を実行させる。そしてステップ F 2 0 5 に戻る。

- 15      なお、このように補正処理する場合は、補正のための  $\alpha$  値算出のアルゴリズムが理想的な状態であり、記録パワー目標値の補正が一度で最適な状態になるとすれば、ステップ F 2 1 3 から処理を終えてもよい。但し必ずしも常にアルゴリズムが理想状態にあるとはいえないことも考慮すれば、ステップ F 2 0 5 に戻って再度ステップ F 2 1 0 での判断を行い、レーザパワーが最適状態に十分近づいている、つまり  $(B / A') / (B / A')_{ref}$  の値が「1」（或いは「1」とみなしていい範囲）となっていることを確認して、補正処理を終えることが好適である。
- 20

- 25      このようなレーザパワー補正処理によっても、レーザの波長変動によるディスク 1 0 0 のエネルギー吸収効率の変化や、ディスク 1 0 0 の膜むらなどによる最適記録パワーの変化にも対応して、レーザ出力を制御することが可能となるため、最適なマーク形成動作が実現でき、再生時の R F 信号品質（ジッター等）の改善が図られる。

### 5. 記録パワー補正動作（例 3）

更に他の記録パワー補正動作例を第 16 図、第 17 図で説明する。

上記第 13 図、第 14 図の処理例では、A' 値として推定した補正ピーク値  $PK1'$  を、実際に検出したピーク値  $PK1$  を用いて修正していた。

5

しかしながら、ディスク 100 の反射率ムラがそれほど大きくなく、又は無視できるほどの変化である場合は、推定算出した補正ピーク値  $PK1'$  を更にピーク値  $PK1$  の検出値に基づいて修正する必要はないといえる。

10 第 17 図に示す処理例は、このような補正ピーク値  $PK1'$  の修正処理を省いたものである。

なお、従ってこの場合ピーク値  $PK1$  を検出する必要はないため、パルスサンプル部 25 の構成としては第 16 図のようになり、即ち第 11 図に示した構成と比較して、先頭パルス  $P\#1$  についてのピークホール

15 ド回路 25a1 及び A/D 変換器 25b1 が不要となる。

また、システムコントローラ 10 のサンプル値入力部 10a の動作としては、2 番目パルス  $P\#2$  のピーク値  $PK2$  の入力に伴って、その値を B 値として推定演算部 10b に供給することと、スペース期間の反射光量値  $LSP$  を入力したら、その値を補正先頭パルス値推定部 10e に

20 供給すればよい。

第 17 図に示すフローチャートとしては、第 14 図の処理におけるステップ F205、F207 を省略したものと考えられる。

即ち第 17 図のステップ F301～F304 は、第 14 図のステップ F201～F204 と同様である。

25 また第 17 図のステップ F305 は、第 14 図のステップ F206 と同様である。

また第 17 図のステップ F 3 0 6 ~ F 3 1 1 は、第 14 図のステップ F 2 0 8 ~ F 2 1 3 と同様である。

第 17 図の各ステップの処理については、上記第 14 図と重複するため説明を省略する。

- 5      このような処理例によれば、レーザパワー最適化という効果に加えて、パルスサンプル部 25 の構成の簡略化、システムコントローラ 10 の処理負担の削減という利点が得られる。

#### 6. 各種変形例

- 10      以上、実施の形態としてのディスクドライブ装置 30 及びそのレーザパワー補正動作について説明してきたが、本発明は上記実施の形態に限られず、多様な変形例が考えられる。

- 15      まず上記実施の形態では、先頭パルス P # 1 のピーク値 P K 1 についての補正ピーク値 P K 1 ' を A ' 値とし、また、2 番目パルス P # 2 のピーク値 P K 2 をサンプリングして B 値として、比值 B / A ' を P K 2 / P K 1 ' とする例で説明した。

しかしながら、比值 B / A ' はこれに限られず、上述したように多様な例が考えられる。

- 20      例えば B 値として 2 番目パルス P # 2 以降のピーク値の平均値  $a_v P_K$  を用いる場合には、パルスサンプル部 25 を第 18 図に示すように構成すればよい。

即ちこの場合パルスサンプル部 25 には、A ' 値を推定演算するためにスペース期間の反射光量値 L S P を得るための構成として、サンプルホールド回路 25 d 及び A / D 変換器 25 e が設けられる。

- 25      また平均値  $a_v P_K$  としての B 値を求めるために、2 番目パルス P # 2 以降の各パルスのピーク値 P K 2 , P K 3 . . . P K n をサンプリン

5      グする構成として、ピーク値  $PK_2$  に対応するピークホールド回路 25 a 2 及び A/D 変換器 25 b 2、ピーク値  $PK_3$  に対応するピークホールド回路 25 a 3 及び A/D 変換器 25 b 3・・・ピーク値  $PK_n$  に対応するピークホールド回路 25 a (n) 及び A/D 変換器 25 b (n) が設けられる。

10      なお、上記第 13 図、第 14 図のように A' 値の修正のために先頭パルス P # 1 のピーク値  $PK_1$  をサンプリングする場合は、ピーク値  $PK_1$  に対応するピークホールド回路 25 a 1 及び A/D 変換器 25 b 1 が設けられるが、第 17 図の処理が採用される場合は、ピークホールド回路 25 a 1 及び A/D 変換器 25 b 1 は不要となる。

15      タイミングジェネレータ 25 c は、第 19 図 (a) に示すようなエンコード/デコード部 12 からのエンコードデータに基づいて、第 19 図 (c) の RF 信号の先頭パルス P # 1 の区間に対応するサンプル区間を示す第 19 図 (d) の信号をピークホールド回路 25 a 1 に供給し、当該区間におけるピーク値をホールド出力させる。さらに、A/D 変換器 25 b 1 に、ホールド出力されたピーク値をデジタル値に変換させるようにタイミング制御する。

20      またタイミングジェネレータ 25 c は、RF 信号の 2 番目パルス P # 2 の区間に対応するサンプル区間を示す第 19 図 (e) の信号をピークホールド回路 25 a 2 に供給し、当該区間におけるピーク値をホールド出力させる。さらに、A/D 変換器 25 b 2 に、ホールド出力されたピーク値をデジタル値に変換させるようにタイミング制御する。

25      さらにタイミングジェネレータ 25 c は、RF 信号の 3 番目パルス P # 3 の区間に対応するサンプル区間を示す第 19 図 (f) の信号をピークホールド回路 25 a 3 に供給し、当該区間におけるピーク値をホー

ルド出力させる。さらに、A/D変換器25b3に、ホールド出力されたピーク値をデジタル値に変換させるようにタイミング制御する。

図示していないがタイミングジェネレータ25cは、4番目パルスP#4からn番目パルスP#nにも対応しても、それぞれサンプル区間を示す信号及びA/D変換タイミングを制御する信号を発生する。

さらにタイミングジェネレータ25cは、ある時点、例えばレーザパワー補正動作を開始する時点などにおいて、RF信号のスペース区間に対応するサンプル区間を示す第19図(g)の信号をサンプルホールド回路25dに供給し、当該区間においてのサンプル値をホールド出力させる。さらに、A/D変換器25eに、ホールド出力されたサンプル値をデジタル値に変換させるようにタイミング制御する。

これによって、A/D変換器25eからは反射光量値LSPがデジタル値として出力され、システムコントローラ10のサンプル値入力部10aはその反射光量値LSPを、補正ピーク値PK1' (A' 値) の算出用の情報として取り込む。

またA/D変換器25b1からはピーク値PK1がデジタル値として出力され、システムコントローラ10のサンプル値入力部10aはそのピーク値PK1を、算出されている補正ピーク値PK1' (A' 値) の修正用の情報として取り込む。

またA/D変換器25b2~25b(n)によって、後続する各パルスのピーク値PK2...PKnが入力されるが、サンプル値入力部10aは、その平均値avPKを、 $(PK2 + PK3 + \dots + PKn) / n$ の演算により得る。そしてその算出した平均値avPKをB値とする。

以降は、A' 値、B値を用いて、推定演算部10bで比值B/A' が求められ、補正演算部10cで上記同様にレーザパワー補正信号が生成

されればよい。つまり第 1 3 図又は第 1 4 図又は第 1 7 図の処理が行われればよい。

第 2 0 図は、B 値として 2 番目パルス P # 2 と 3 番目パルス P # 3 のボトム値 B T 2, B T 3 を用いる場合の例である。パルスサンプル部 2 5 の構成の図示は省略するが、この場合、スペース期間の反射光量値 L S P についてのサンプルホールド回路 2 5 d (及び A' 修正処理を行う場合は先頭パルス P # 1 についてのピークホールド回路 2 5 a 1) のほかに、2 番目パルス P # 2 についてのボトムホールド回路と、3 番目パルス P # 3 についてのボトムホールド回路、及びこれらにそれぞれ対応する A/D 変換器が設けられればよい。

タイミングジェネレータ 2 5 c は、第 2 0 図 (d) (e) (f) (g) に示すようにサンプリング区間を指定する信号を出力し、ピーク値 P K 1、及びボトム値 B T 2, B T 3、反射光量値 L S P を、それぞれ所定の時点でサンプリングさせる。

これによって、システムコントローラ 1 0 のサンプル値入力部 1 0 a にはピーク値 P K 1、及びボトム値 B T 2, B T 3、反射光量値 L S P が供給されるが、反射光量値 L S P、ピーク値 P K 1 を A' 値の算出及び修正のために取り込む。またボトム値 B T 2, B T 3 については B 値として取り込む。なお、ボトム値 B T 2, B T 3 のいずれか一方を B 値としてもよいし、或いは平均値 ( $= (B T 2 + B T 3) / 2$ ) を B 値としてもよい。

第 2 1 図は、B 値として 2 番目以降のパルス P # 2 ~ P # の中間値を用いる場合の例である。パルスサンプル部 2 5 の構成の図示は省略するが、この場合、スペース期間の反射光量値 L S P についてのサンプルホールド回路 2 5 d (及び A' 修正処理を行う場合は先頭パルス P # 1 についてのピークホールド回路 2 5 a 1) のほかに、2 番目以降のパルス

P # 2 ~ P # n についてのピークホールド回路と、2 番目以降のパルス P # 2 ~ P # n についてのボトムホールド回路、及びこれらにそれぞれ対応する A / D 変換器が設けられればよい。

タイミングジェネレータ 2 5 c は、第 2 1 図 (d) (e) (f)

- 5 (g) に示すようにサンプリング区間を指定する信号を出力し、ピーク値 P K 1 と、2 番目パルス P # 2 ~ n 番目パルス区間でのピーク値及びボトム値と、反射光量値 L S P をそれぞれ所要時点でサンプリングさせる。

- 10 これによって、システムコントローラ 1 0 のサンプル値入力部 1 0 a にはピーク値 P K 1、2 番目パルス P # 2 以降のピーク値とボトム値、及び反射光量値 L S P が供給されるが、反射光量値 L S P、ピーク値 P K 1 を A' 値の算出及び修正のために取り込む。また 2 番目パルス P # 2 以降のピーク値とボトム値の和を 2 で割ることで、中間値 C T (2 - n) を算出し、これを B 値とする。

- 15 第 2 2 図は、B 値として 2 番目以降のパルス P # 2 ~ P # の全サンプル値の平均値 a v を用いる場合の例である。パルスサンプル部 2 5 の構成の図示は省略するが、この場合、スペース期間の反射光量値 L S P についてのサンプルホールド回路 2 5 d (及び A' 修正処理を行う場合は先頭パルス P # 1 についてのピークホールド回路 2 5 a 1) のほかに、  
20 2 番目以降のパルス P # 2 ~ P # n についてのサンプル回路、及びこれらにそれぞれ対応する A / D 変換器が設けられればよい。

- タイミングジェネレータ 2 5 c は、第 2 2 図 (d) (e) (f) に示すようにサンプリング区間を指定する信号を出力し、ピーク値 P K 1 と、2 番目パルス P # 2 ~ n 番目パルス区間での所要サンプリング間隔での  
25 振幅値、及び反射光量値 L S P をそれぞれ所要時点でサンプリングさせる。

これによって、システムコントローラ 10 のサンプル値入力部 10 a  
にはピーク値  $PK1$ 、2 番目パルス  $P\#2$  以降のサンプル値、及び反射  
光量値  $LSP$  が供給されるが、反射光量値  $LSP$  及びピーク値  $PK1$  を  
 $A'$  値の算出及び修正のために取り込む。また 2 番目パルス  $P\#2$  以降  
5 のサンプル値の和をサンプル数で割ることで、平均値  $av$  を算出し、こ  
れを  $B$  値とする。

第 23 図は、 $B$  値として 2 番目以降のパルス  $P\#2 \sim P\#n$  のボトム値  
を用いる場合の例である。パルスサンプル部 25 の構成の図示は省略す  
るが、この場合、スペース期間の反射光量値  $LSP$  についてのサンプル  
10 ホールド回路 25 d (及び  $A'$  修正処理を行う場合は先頭パルス  $P\#1$   
についてのピークホールド回路 25 a 1) のほかに、2 番目以降のパル  
ス  $P\#2 \sim P\#n$  についてのボトムホールド回路、及びこれらにそれぞ  
れ対応する  $A/D$  変換器が設けられればよい。

タイミングジェネレータ 25 c は、第 23 図 (d) (e) (f) に示  
15 すようにサンプリング区間を指定する信号を出力し、ピーク値  $PK1$ 、  
2 番目パルス  $P\#2 \sim n$  番目パルス区間でのボトム値、反射光量値  $LSP$   
 $P$  をそれぞれ所要時点でサンプリングさせる。

これによって、システムコントローラ 10 のサンプル値入力部 10 a  
にはピーク値  $PK1$ 、2 番目パルス  $P\#2$  以降のボトム値、及び反射光  
20 量値  $LSP$  が供給されるが、反射光量値  $LSP$  及びピーク値  $PK1$  を  
 $A'$  値の算出及び修正のために取り込む。また 2 番目パルス  $P\#2$  以降  
のボトム値を  $B$  値とする。

このように、比值  $B/A'$  を求めるための  $A'$  値、 $B$  値としては、各  
種考えられる。 $A'$  値としては、先頭パルス  $P\#1$  の中間値  $CT1$  や変  
25 調値  $(PK1 - BT1)$  についての補正值、つまり中間値  $CT1'$  や変  
調値  $(PK1 - BT1)'$  を用いてもよい。

またB値については、2番目パルスP#2以降に係るピーク値、ボトム値、中間値、平均値、変調値（ピーク値－ボトム値）など更に多様に考えられる。

5       なお、基準比值 $(B/A')_{ref}$ としてメモリ27にテーブルデータ化して予め記憶される値は、A'値、B値として採用する値に合わせた値とされることはいうまでもない。例えば先頭パルスP#1の中間値CT1の補正中間値CT1'をA'値、2番目パルスP#2の中間値CT2をB値とする場合は、基準比值 $(B/A')_{ref}$ も、 $CT2/CT1'$ の値としての最適な値とされる。

10       また、実施の形態のディスクドライブ装置は例えばDVD-Rに対応する記録再生装置としたが、もちろん他の種の記録媒体に対応する記録装置としても実現可能である。

15       特に本発明の動作原理上、レーザ照射に対するマーク形成の応答性が早い有機色素膜を有する記録媒体に対応するディスクドライブ装置として好適であるが、有機色素膜を有する記録媒体でなくとも、レーザ照射に対してマーク形成の応答が早い記録媒体、つまり形成されるマークの影響が反射光に現れる記録媒体に対応する記録装置として好適なものとなる。

20       また、第10図で説明したディスクドライブ装置30の例は、ホストコンピュータ80に接続されるディスクドライブ装置30としたが、本発明の光記録装置としてはホストコンピュータ80等と接続されない形態もあり得る。その場合は、操作部や表示部が設けられたり、データ入出力のインターフェース部位の構成が、第10図とは異なるものとなる。つまり、ユーザーの操作に応じて記録や再生が行われるとともに、各種  
25       データの入出力のための端子部が形成されればよい。

以上の説明から理解されるように本発明によれば、例えば有機色素記録媒体に対してパルストレイン状のレーザ出力を行ってデータ記録（マーク及びスペースによるデータ列の形成）を行う記録時に、反射光情報信号においてスペース期間に対応するスペース期間信号値を検出して、

5 パルストレイン状のレーザ出力における先頭パルスに対応する先頭パルス信号値を推定する。また反射光情報において上記パルストレイン状のレーザ出力における第2パルス以降に対応する第2パルス以降信号値を検出する。そして推定された先頭パルス信号値と検出された第2パルス以降信号値の比を求め、求められた比の値と、基準とされる比の値とを用いてレーザパワー補正信号を生成して、レーザ出力パワーを制御する

10 ようにしている。これは、ピットマーク形成という記録状態そのものを観測してレーザパワーを補正するものとなり、記録時点のあらゆる環境状態（マーク形成に影響を与える全ての要因）を考慮して最適な状態にレーザパワーが補正されることになる。具体的にいえば、半導体レーザ

15 のI-L特性の温度依存性や経時変化等に起因する波長変動による、記録媒体のエネルギー吸収効率の変化や、記録媒体面内の膜むらなどにも対応して、レーザパワーが制御されることとなる。

これによって常に最適な状態でのマーク形成が実現できるという効果があり、再生時のRF信号品質（ジッター等）の改善が図られる。

20 また、さらに反射光情報における、上記パルストレイン状のレーザ出力の先頭パルスに対応する先頭パルス信号値を検出し、上記スペース期間信号値を用いて推定算出した先頭パルス信号値を、上記信号値検出手段で検出された先頭パルス信号値を用いて修正することで、推定される先頭パルス信号値を記録媒体上の反射率むらにも対応した最適な値とす

25 ることができる。これによって、より適切なレーザパワー制御が実現される。

また上記先頭パルス信号値は、上記パルストレイン状のレーザ出力における先頭パルスに対応する反射光情報信号のピーク値又は中間値又は変調値とすることや、上記第2パルス以降信号値は、上記パルストレイン状のレーザ出力における第2パルス以降の全部又は一部のパルスに対応する反射光情報信号の、ピーク値、又は中間値、又はボトム値、又は平均値、又は変調値とすることが、上記レーザパワー補正処理に好適である。

また上記先頭パルス信号値と第2パルス以降信号値の比として最適な比の値を、記録動作に関する各種条件に応じて予め記憶しており、記憶してある比の値の中から、現在の条件に合致する比の値を選択して、上記基準とされる比の値として用いることで、メディアタイプ、線速度、目標レーザパワーなどの多様な記録条件に適切に対応できる。

## 請求の範囲

1. 記録媒体に対してデータ記録を行う光記録装置において、  
記録すべきデータについてのエンコード処理によりエンコードデータ  
5 を生成し、さらにエンコードデータに基づいて、パルストレイン状のレーザ出力を実行させるレーザ駆動パルス生成する記録処理手段と、  
上記レーザ駆動パルスに基づいて上記記録媒体に対するレーザ出力を行って、上記記録媒体上にマーク及びスペースから成るデータ列の記録  
を実行する記録ヘッド手段と、  
10 上記記録ヘッド手段によるレーザ出力時の反射光情報信号を検出する反射光情報信号検出手段と、  
上記反射光情報信号検出手段により検出される反射光情報信号における、上記スペース期間に対応するスペース期間信号値、及び上記パルストレイン状のレーザ出力の第2パルス以降に対応する第2パルス以降信号値  
15 を検出する信号値検出手段と、  
上記信号値検出手段によって検出された上記スペース期間信号値を用いて、上記パルストレイン状のレーザ出力の先頭パルスに対応する先頭パルス信号値を推定算出する推定算出手段と、  
上記信号値検出手段によって検出された上記第2パルス以降信号値と、  
20 上記推定算出手段で得られた上記先頭パルス信号値についての比を求め、求められた比の値と、基準とされる比の値とを用いてレーザパワー補正信号を生成する演算手段と、  
上記演算手段から供給されるレーザパワー補正信号に基づいて、上記レーザ出力のパワーを制御するレーザパワー制御手段と、  
25 を備えたことを特徴とする光記録装置。

2. 上記記録媒体は、記録層として有機色素膜を有する記録媒体であることを特徴とする請求の範囲第1項に記載の光記録装置。

3. 上記信号値検出手段は、さらに、上記パルストレイン状のレーザ出力の先頭パルスに対応する先頭パルス信号値を検出するとともに、上記推定算出手段では、上記スペース期間信号値を用いて推定算出した先頭パルス信号値を、上記信号値検出手段で検出された先頭パルス信号値を用いて修正することを特徴とする請求の範囲第1項に記載の光記録装置。

4. 上記先頭パルス信号値は、上記パルストレイン状のレーザ出力における先頭パルスに対応する反射光情報信号のピーク値、又は中間値、又は変調値であることを特徴とする請求項1に記載の光記録装置。

5. 上記第2パルス以降信号値は、上記パルストレイン状のレーザ出力における第2パルス以降の全部又は一部のパルスに対応する反射光情報信号の、ピーク値、又は中間値、又はボトム値、又は平均値、又は変調値であることを特徴とする請求の範囲第1項に記載の光記録装置。

6. 上記演算手段は、上記先頭パルス信号値と上記第2パルス以降信号値の比として最適な比の値を、記録動作に関する各種条件に応じて予め記憶しており、記憶してある比の値の中から、現在の条件に合致する比の値を選択して、上記基準とされる比の値として用いることを特徴とする請求の範囲第1項に記載の光記録装置。

7. 有機色素膜を有する記録媒体に対してパルストレイン状のレーザ出力を行って上記記録媒体上にマーク及びスペースから成るデータ列の記録を実行する光記録装置におけるレーザパワー制御方法として、

レーザ出力時の反射光情報信号における、上記スペース期間に対応するスペース期間信号値、及び上記パルストレイン状のレーザ出力の第2パルス以降に対応する第2パルス以降信号値を検出し、

検出された上記スペース期間信号値を用いて、上記パルストレイン状のレーザ出力の先頭パルスに対応する先頭パルス信号値を推定算出し、

上記検出された上記第2パルス以降信号値と、上記推定算出された上記先頭パルス信号値についての比を求め、求められた比の値と、基準と  
5 される比の値とを用いてレーザパワー補正信号を生成し、

上記レーザパワー補正信号に基づいて、上記レーザ出力のパワーを制御する、

ことを特徴とするレーザパワー制御方法。

8. レーザ出力時の反射光情報信号における、上記パルストレイン状  
10 のレーザ出力の先頭パルスに対応する先頭パルス信号値を検出するとともに、上記スペース期間信号値を用いて推定算出した先頭パルス信号値を、上記検出された先頭パルス信号値を用いて修正することを特徴とする請求の範囲第7項に記載のレーザパワー制御方法。

9. 上記先頭パルス信号値は、上記パルストレイン状のレーザ出力における先頭パルスに対応する反射光情報信号のピーク値、又は中間値、  
15 又は変調値であることを特徴とする請求の範囲第7項に記載のレーザパワー制御方法。

10. 上記第2パルス以降信号値は、上記パルストレイン状のレーザ出力における第2パルス以降の全部又は一部のパルスに対応する反射光  
20 情報信号の、ピーク値、又は中間値、又はボトム値、又は平均値、又は変調値であることを特徴とする請求の範囲第7項に記載のレーザパワー制御方法。

11. 上記先頭パルス信号値と上記第2パルス以降信号値の比として最適な比の値を、記録動作に関する各種条件に応じて予め記憶しており、  
25 記憶してある比の値の中から、現在の条件に合致する比の値を選択して、

上記基準とされる比の値として用いることを特徴とする請求の範囲第7項に記載のレーザパワー制御方法。

1 2. 記録媒体に対してデータ記録を行う光記録装置において、

記録すべきデータに基づいて、パルストレイン状のレーザ出力を実行

5 させるレーザ駆動パルス生成するレーザ駆動ドライバと、

上記レーザ駆動パルスに基づいて上記記録媒体に対するレーザ出力を行って、上記記録媒体上にマーク及びスペースから成るデータ列の記録を実行する記録ヘッドと、

上記記録ヘッドによるレーザ出力時の上記記録媒体からの反射光情報  
10 信号を検出する反射光情報信号検出器と、

上記反射光情報信号検出器により検出される反射光情報信号における、上記スペース期間に対応するスペース期間信号値、及びパルストレイン状のレーザ出力の第2パルス以降信号値を検出する信号値検出回路と、

上記信号値検出回路によって検出された上記スペース期間信号値を用  
15 いて、上記パルストレイン状のレーザ出力の先頭パルスに対応する先頭パルス信号値を推定算出する推定算出回路と、

上記信号値検出回路によって検出された上記第2パルス以降信号値と、上記推定算出手段で得られた上記先頭パルス信号値について演算し、求められた値と、基準とされる値とを用いてレーザパワー補正信号を生成  
20 する演算回路と、

上記演算回路から供給されるレーザパワー補正信号に基づいて、上記レーザ出力のパワーを制御するレーザパワーコントローラと、

を備えたことを特徴とする光記録装置。

1 3. 上記記録媒体は、記録層として有機色素膜を有する記録媒体で  
25 あることを特徴とする請求の範囲第12項に記載の光記録装置。

1 4. 上記信号検出回路は、さらに、上記パルストレーン状のレーザ出力の先頭パルスに対応する先頭パルス信号値を検出するとともに、

上記推定算出回路では、上記スペース期間信号値を用いて推定算出した先頭パルス信号値を、上記信号検出回路で検出された先頭パルス信号値を用いて修正することを特徴とする請求の範囲第 1 2 項に記載の光記録装置。

1 5. 上記先頭パルス信号値は、上記パルストレーン状のレーザ出力における先頭パルスに対応する反射光情報信号のピーク値、又は中間値、又は変調値であることを特徴とする請求の範囲第 1 2 項に記載の光記録装置。

1 6. 上記第 2 パルス以降信号値は、上記パルストレーン状のレーザ出力における第 2 パルス以降の全部又は一部のパルスに対応する反射光情報信号の、ピーク値、又は中間値、又はボトム値、又は平均値、又は変調値であることを特徴とする請求の範囲第 1 2 項に記載の光記録装置。

1 7. 上記演算回路は、上記先頭パルス信号値と上記第 2 パルス以降信号値の比として最適な比の値を、記録動作に関する各種条件に応じて予め記憶しており、

記憶してある比の値の中から、現在の条件に合致する比の値を選択して、上記基準とされる値として用いることを特徴とする請求の範囲第 1 2 項に記載の光記録装置。

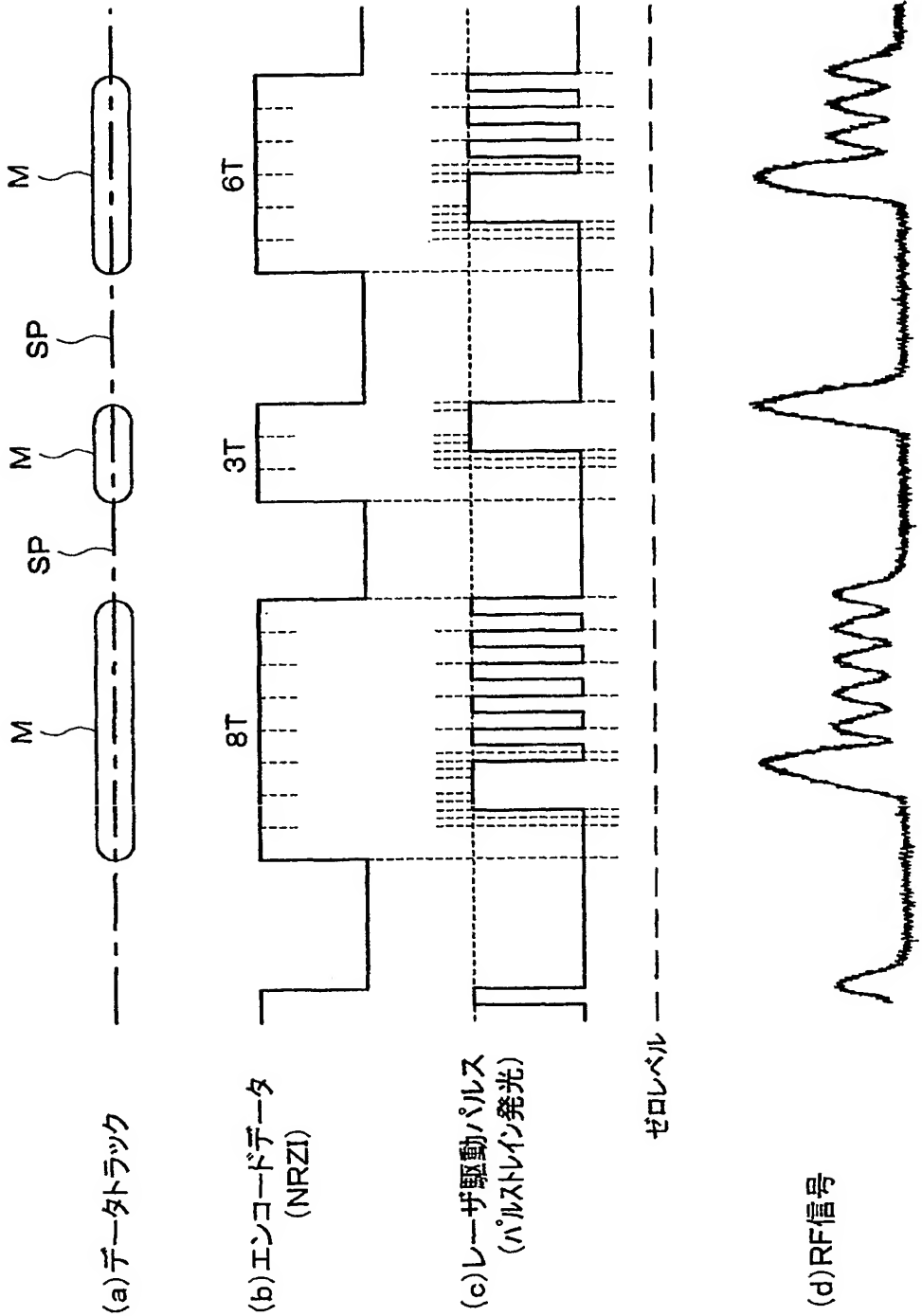


Fig.1

2/21

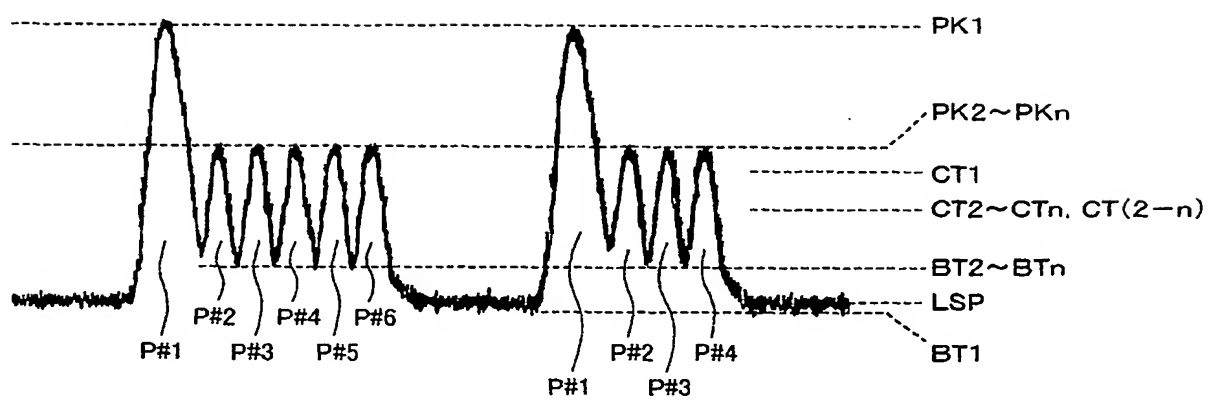
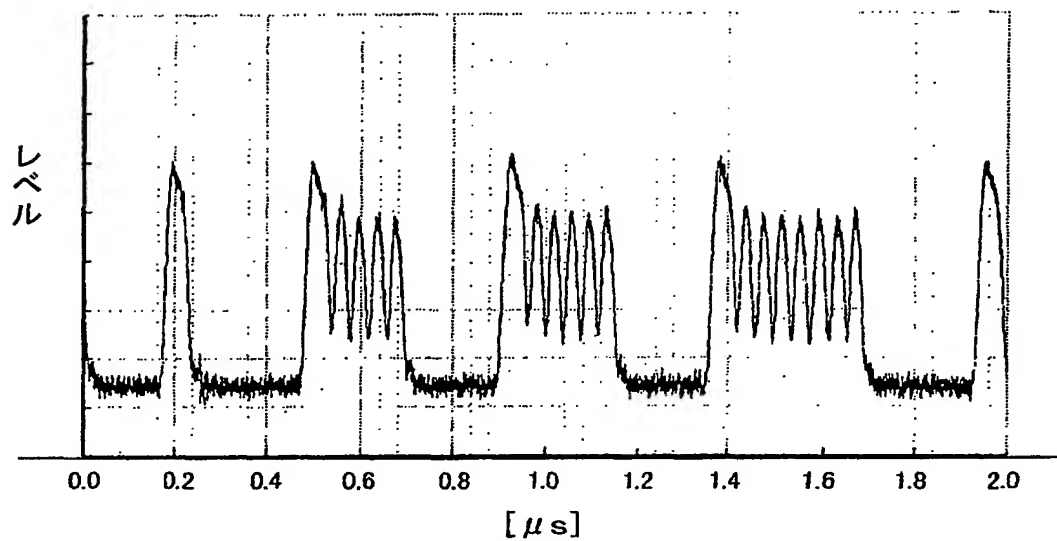


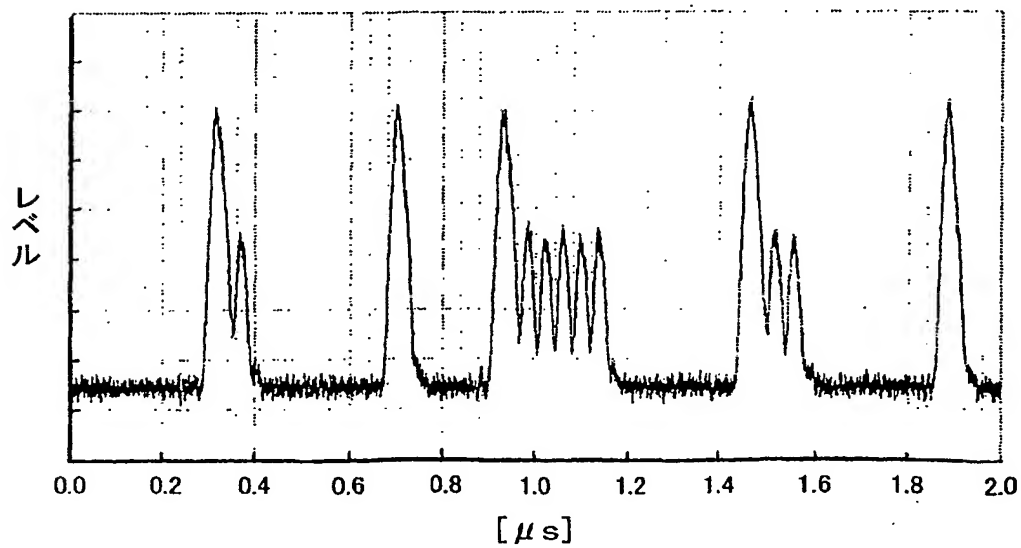
Fig.2

3/21



直流RF波形、記録平均パワー 2. 24mW

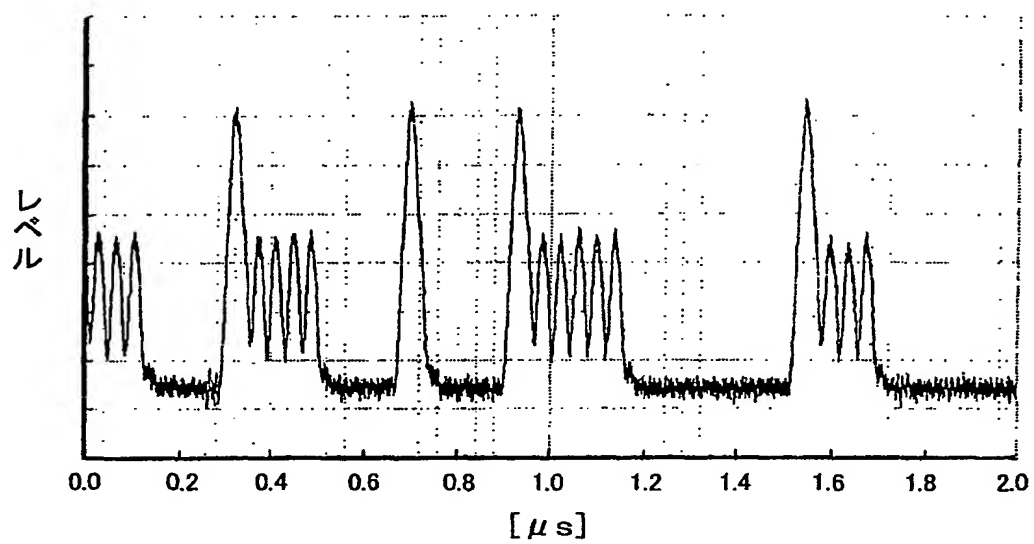
Fig.3



直流RF波形、記録平均パワー 3. 27mW

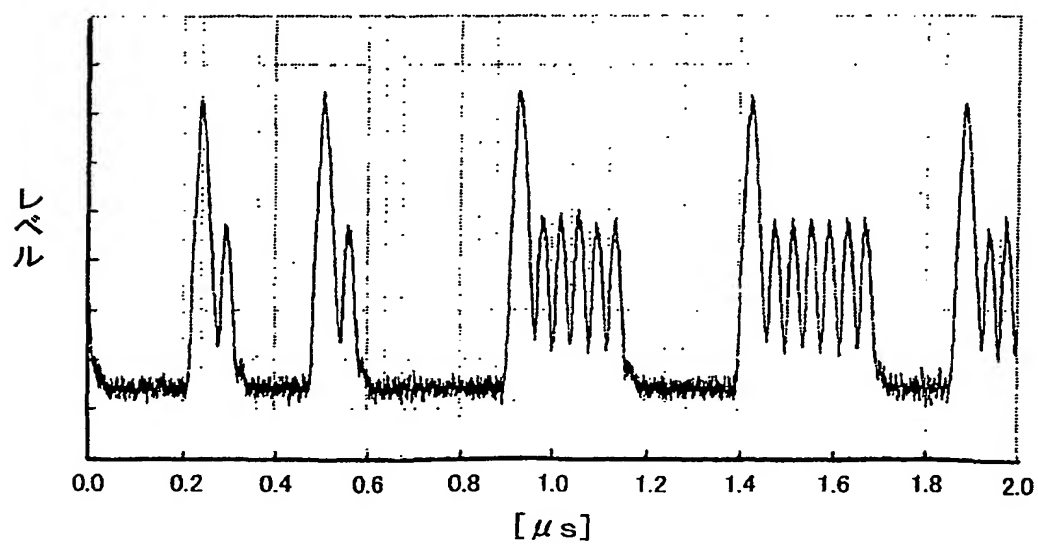
Fig.4

4/21



直流RF波形、記録平均パワー 3.73mW

Fig.5



直流RF波形、記録平均パワー 4.72mW

Fig.6

記録パワーと規格化振幅値との関係

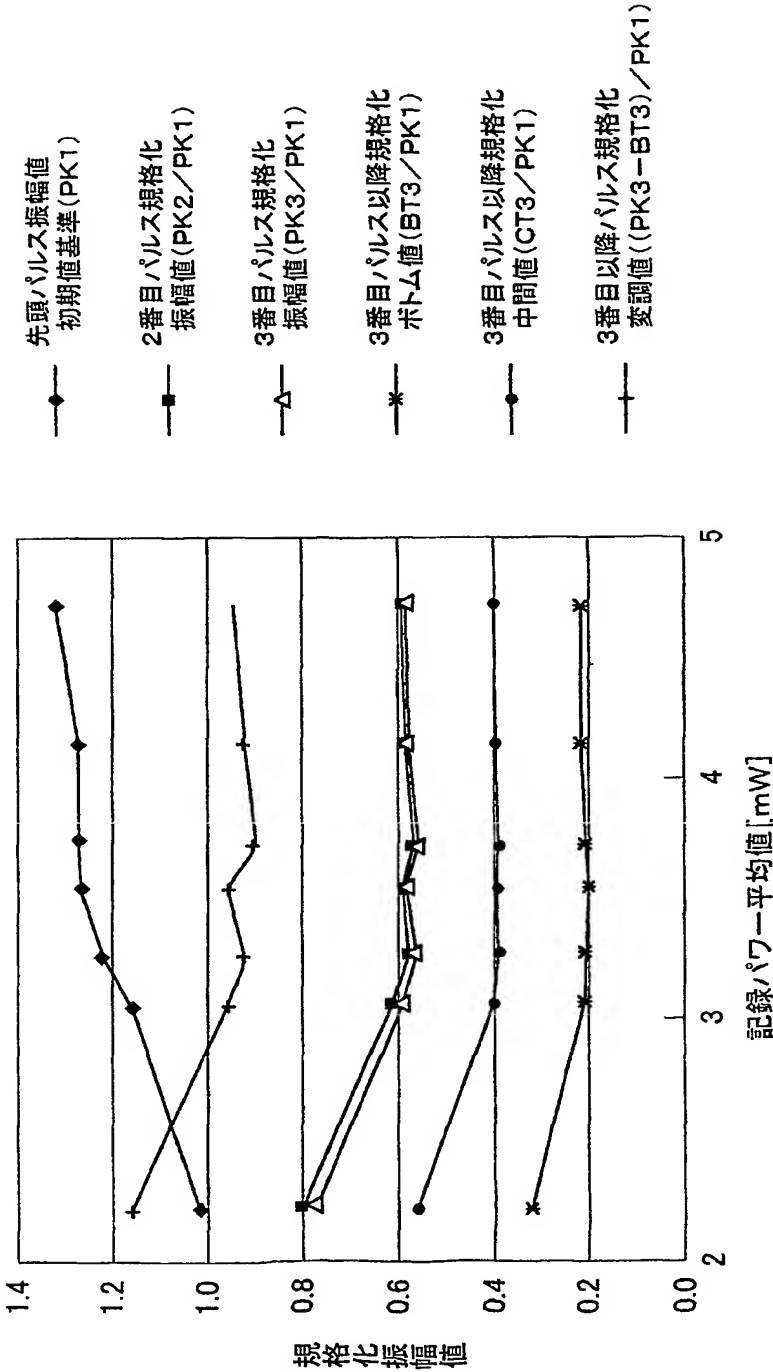


Fig.7

記録パワーと規格化(補正)振幅値との関係

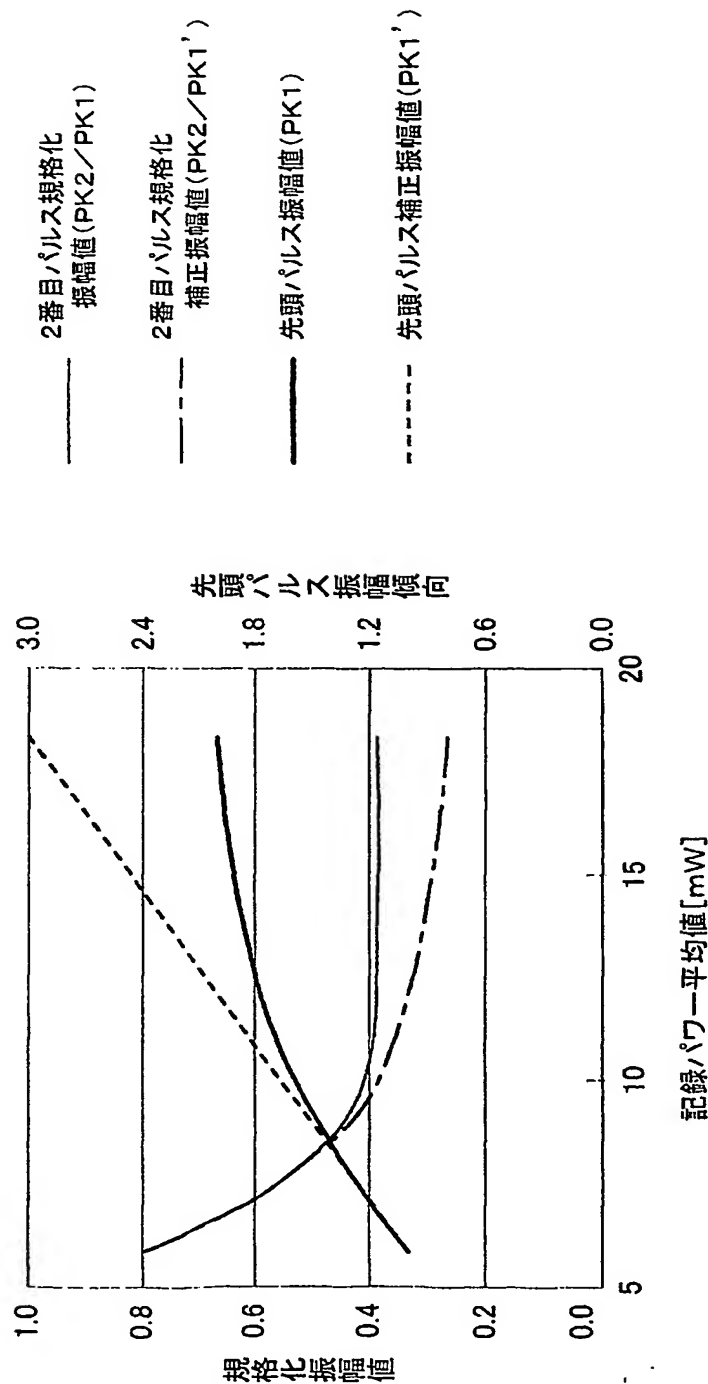


Fig.8

7/21

記録パワーと規格化振幅値との関係(補正あり)

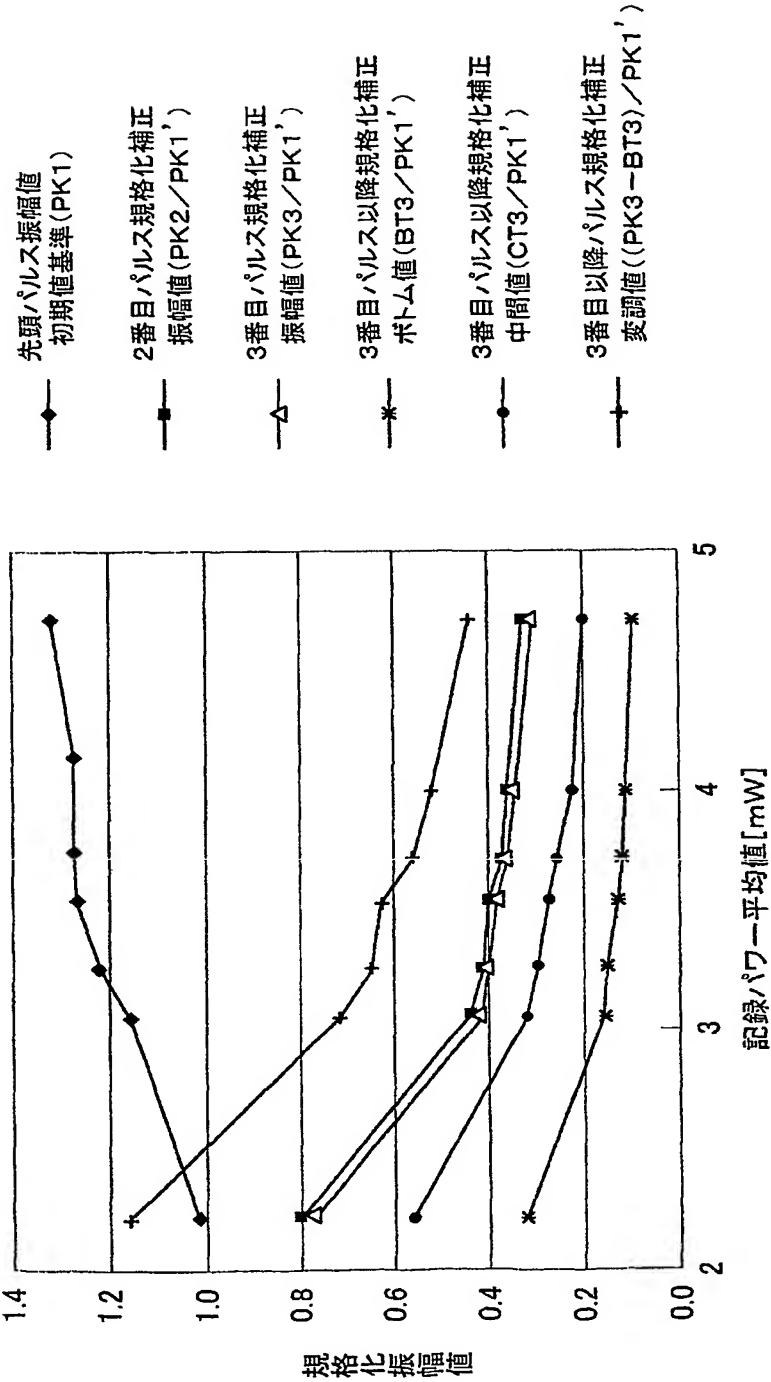


Fig.9

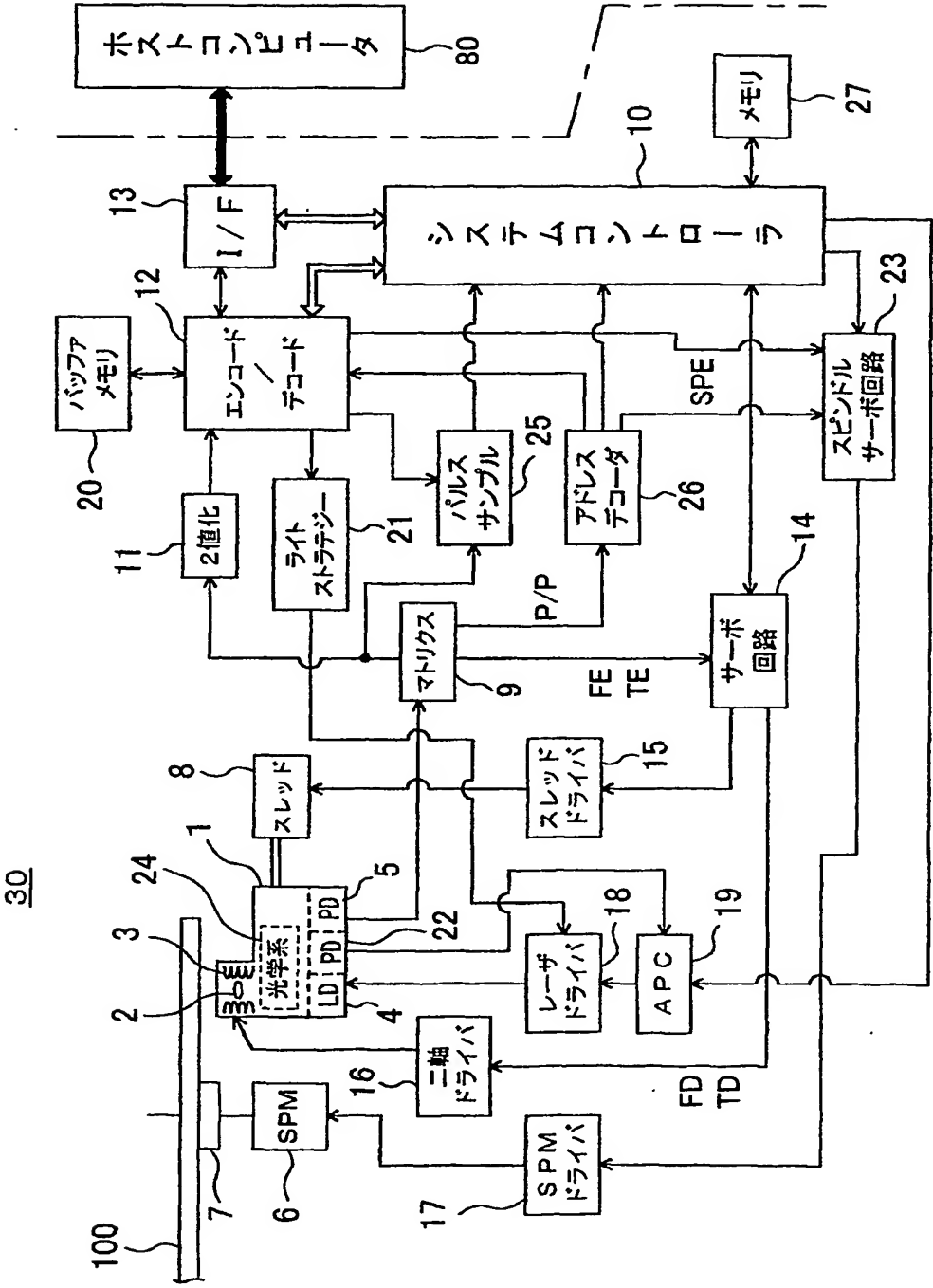


Fig.10

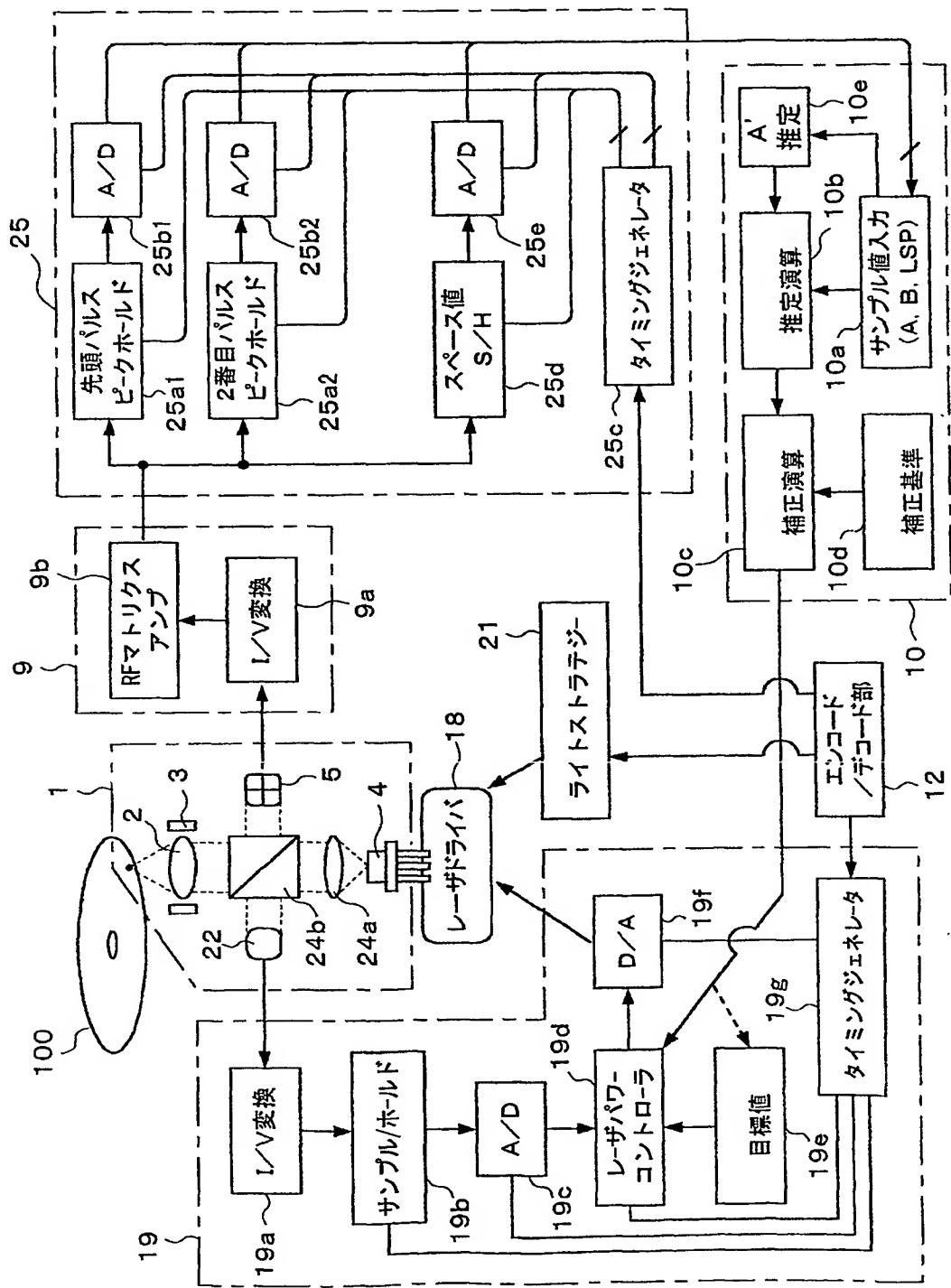


Fig.11

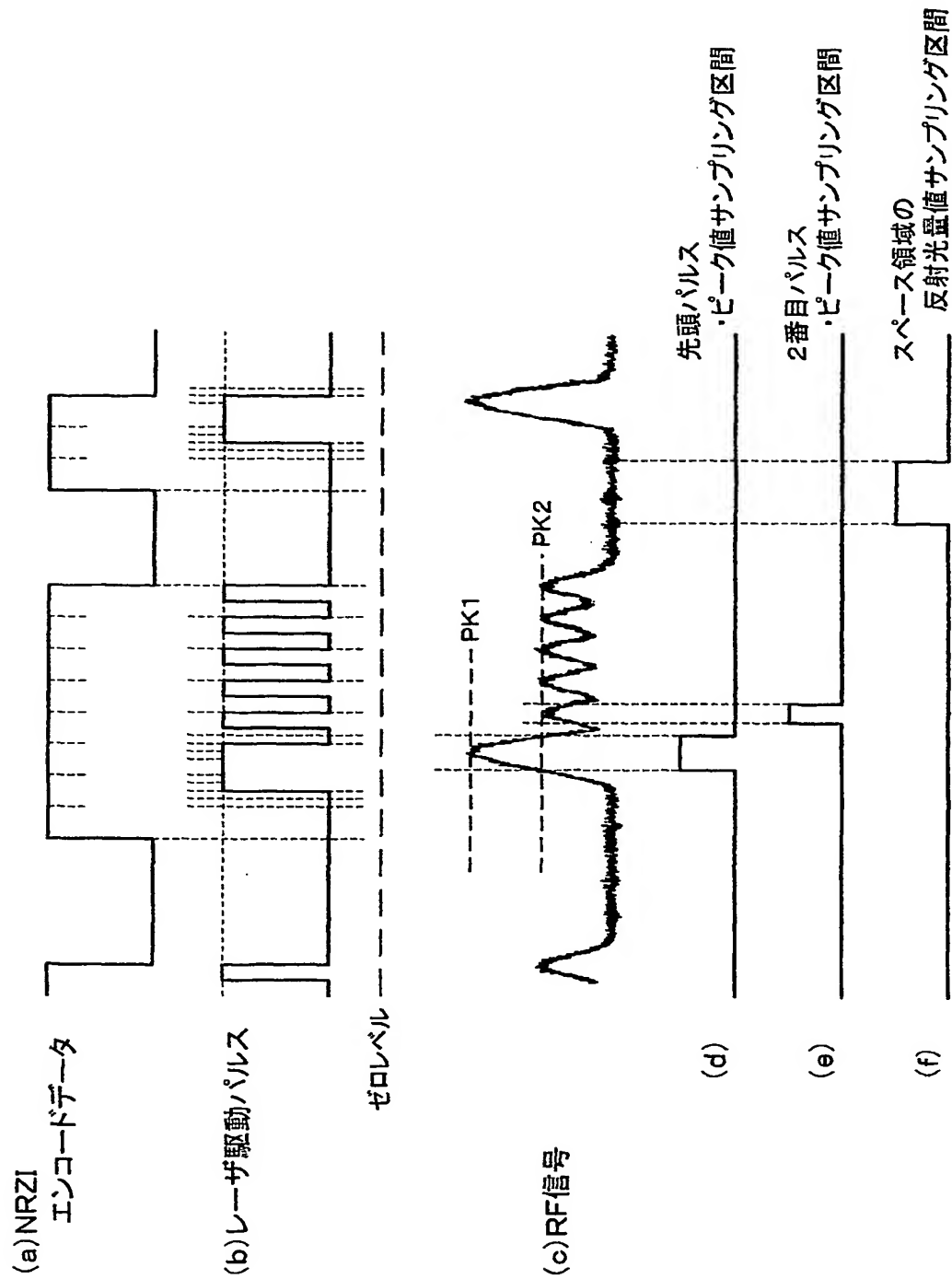


Fig.12

11/21

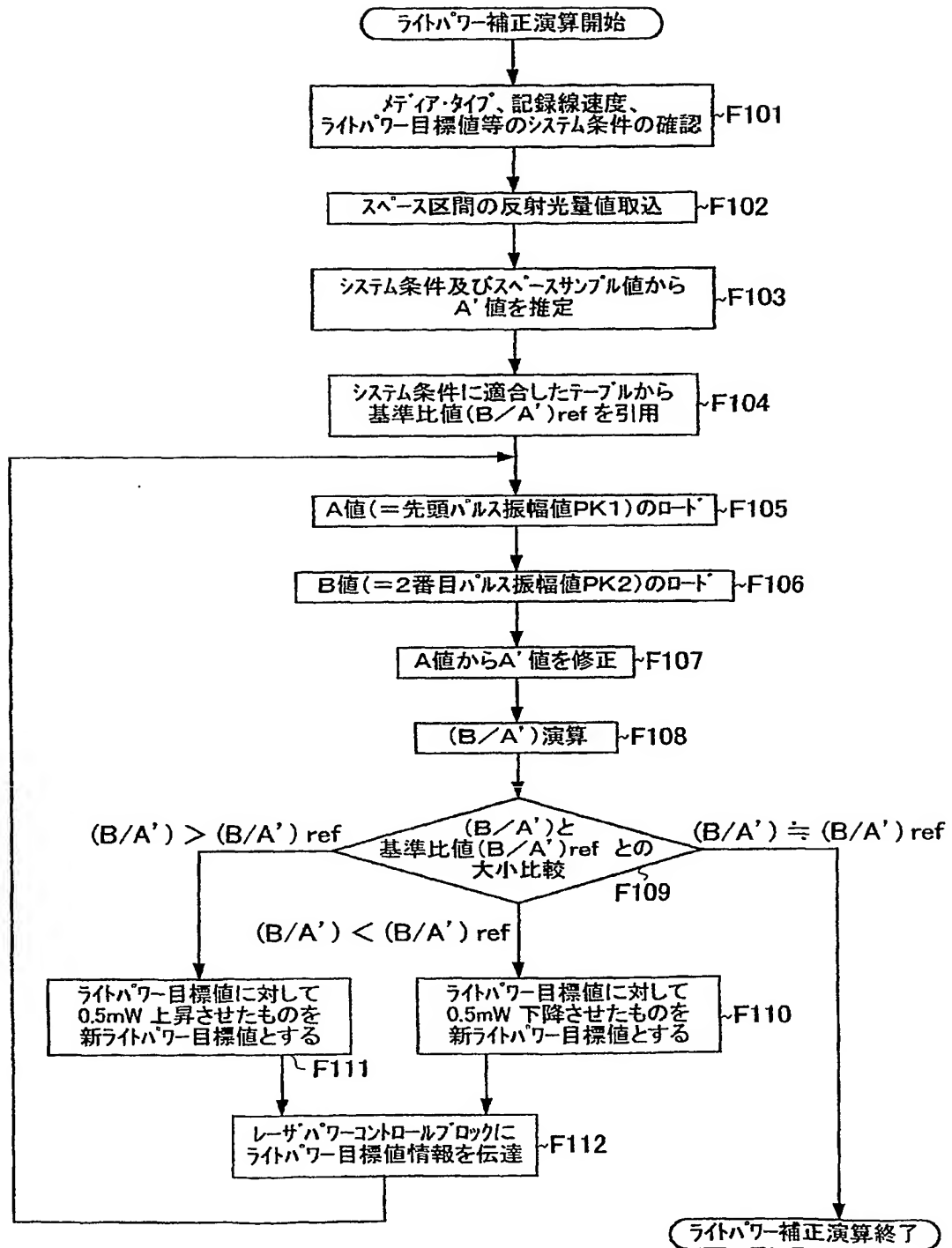


Fig.13

12/21

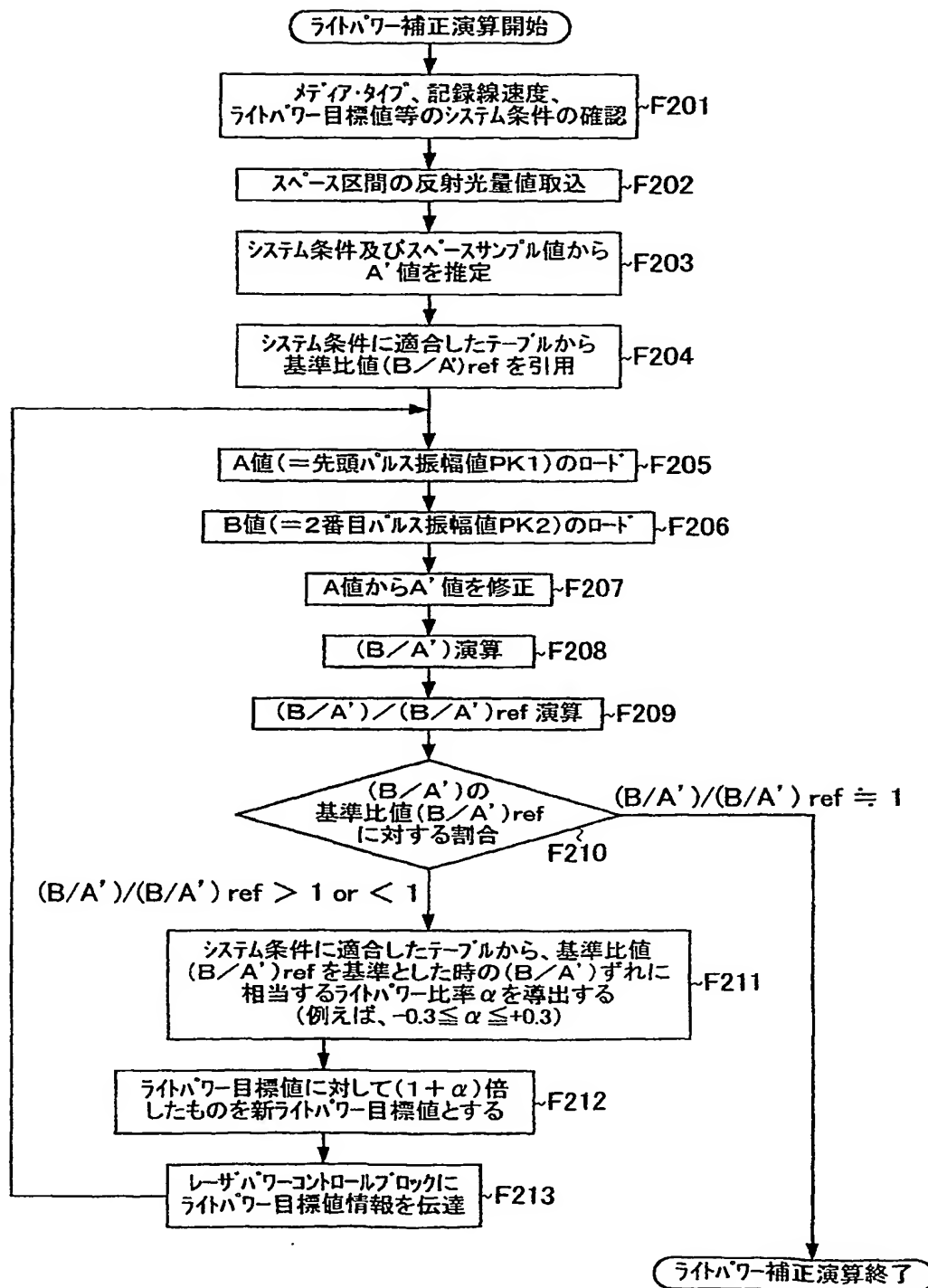


Fig.14

13/21

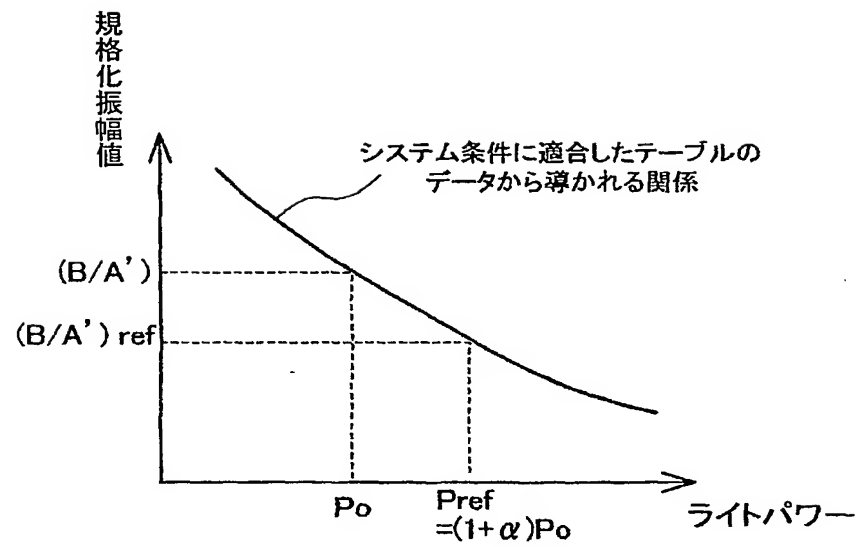


Fig.15

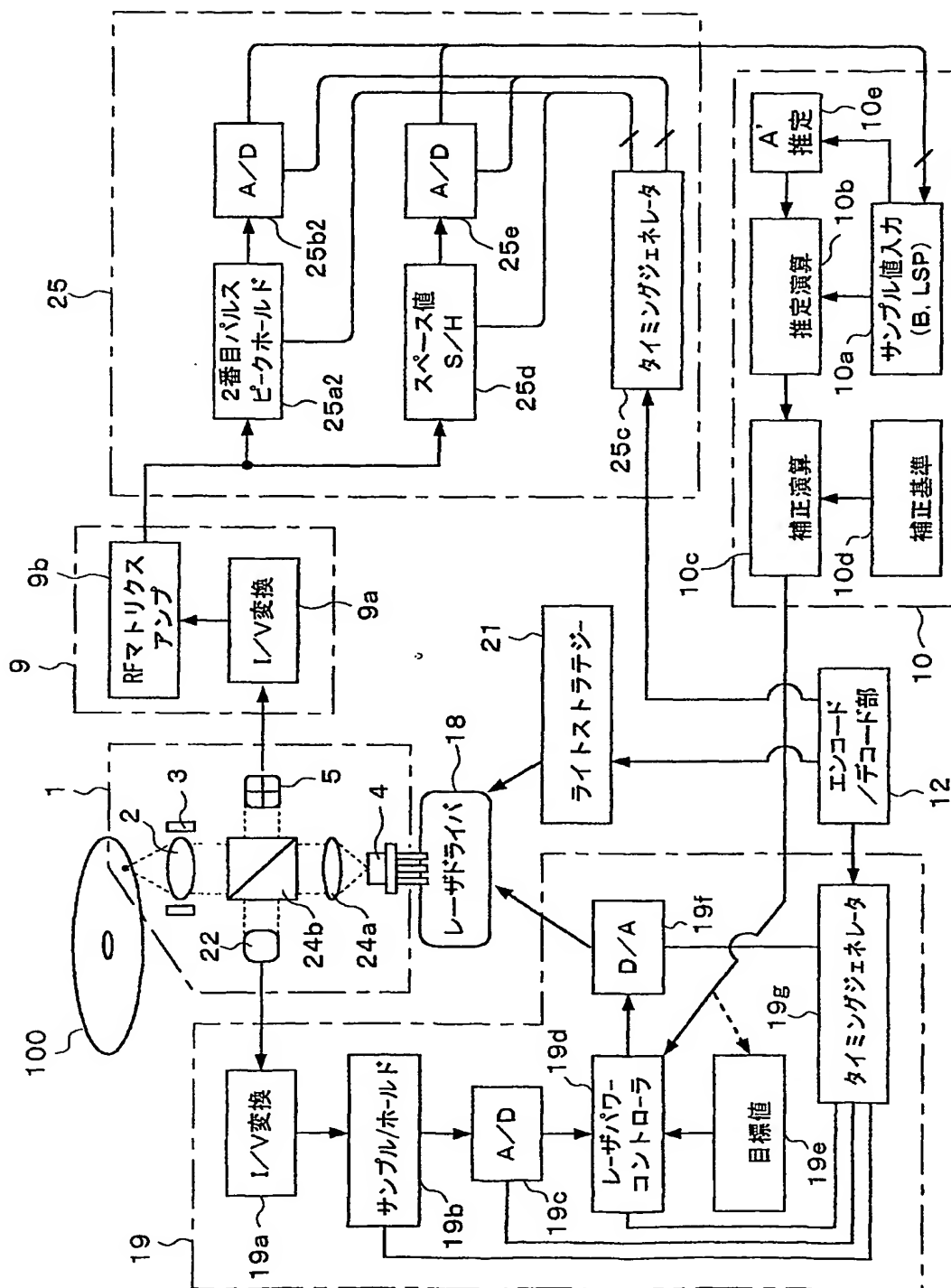


Fig. 16

15/21

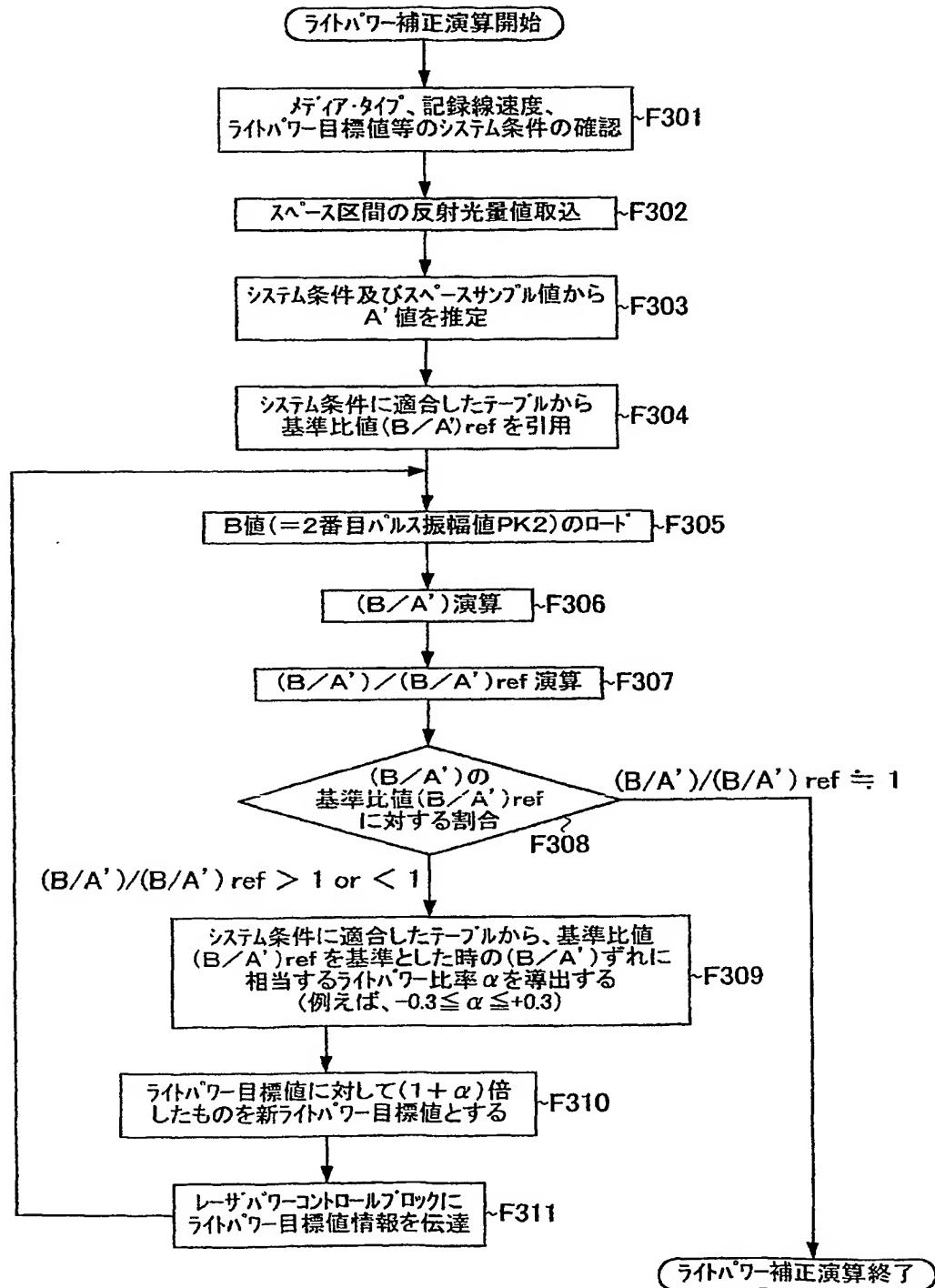


Fig.17

16/21

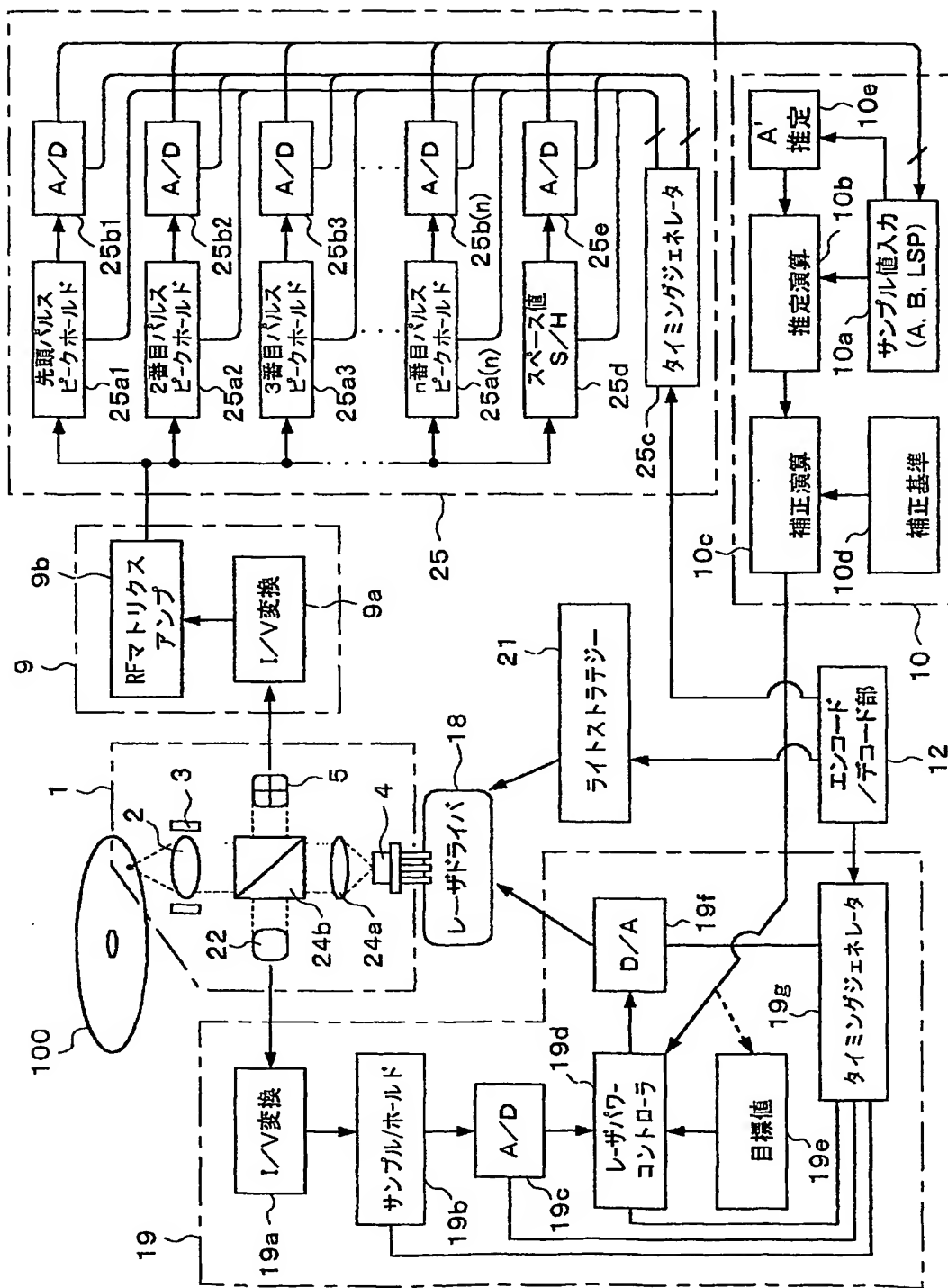


Fig.18

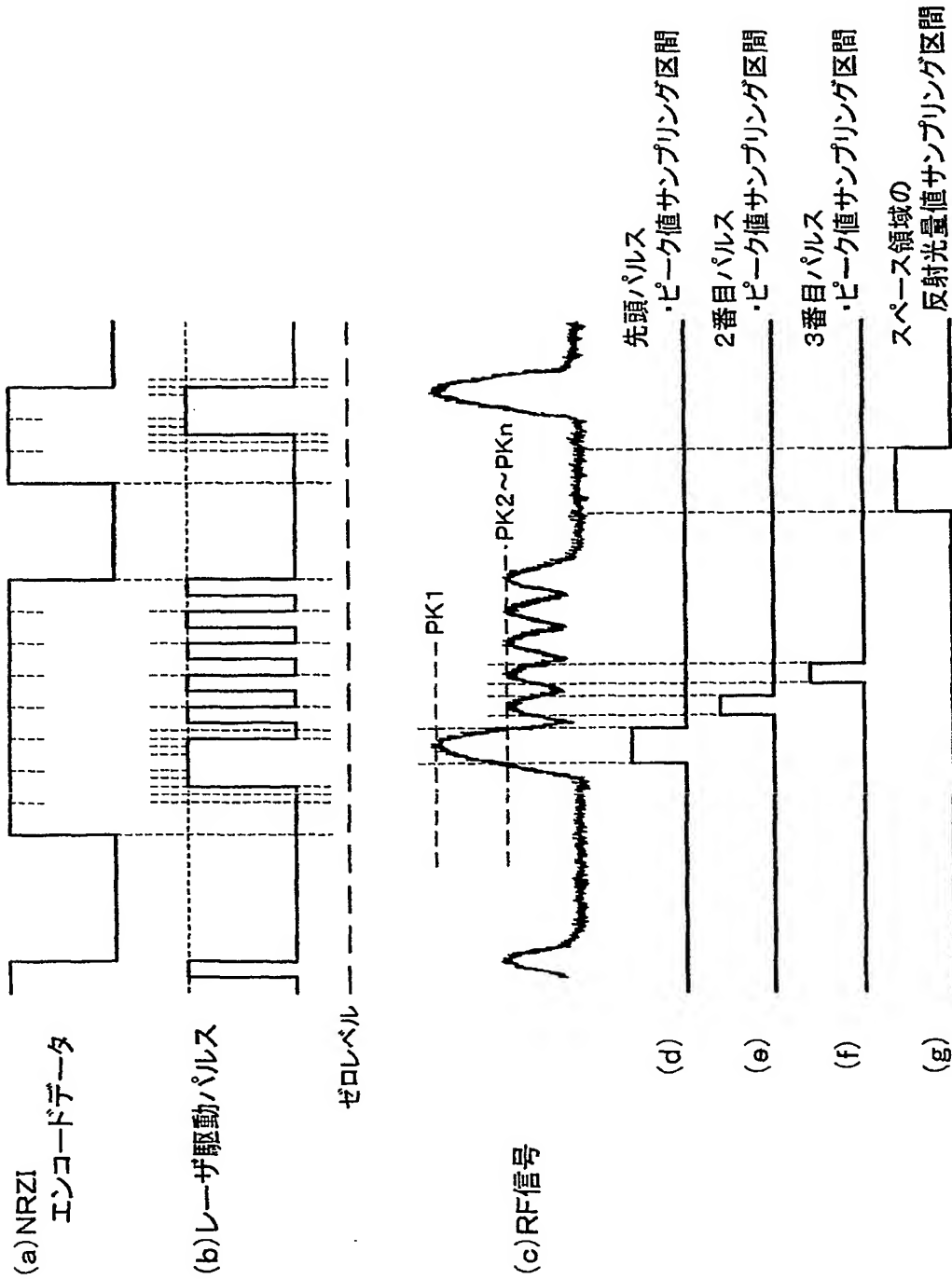


Fig.19

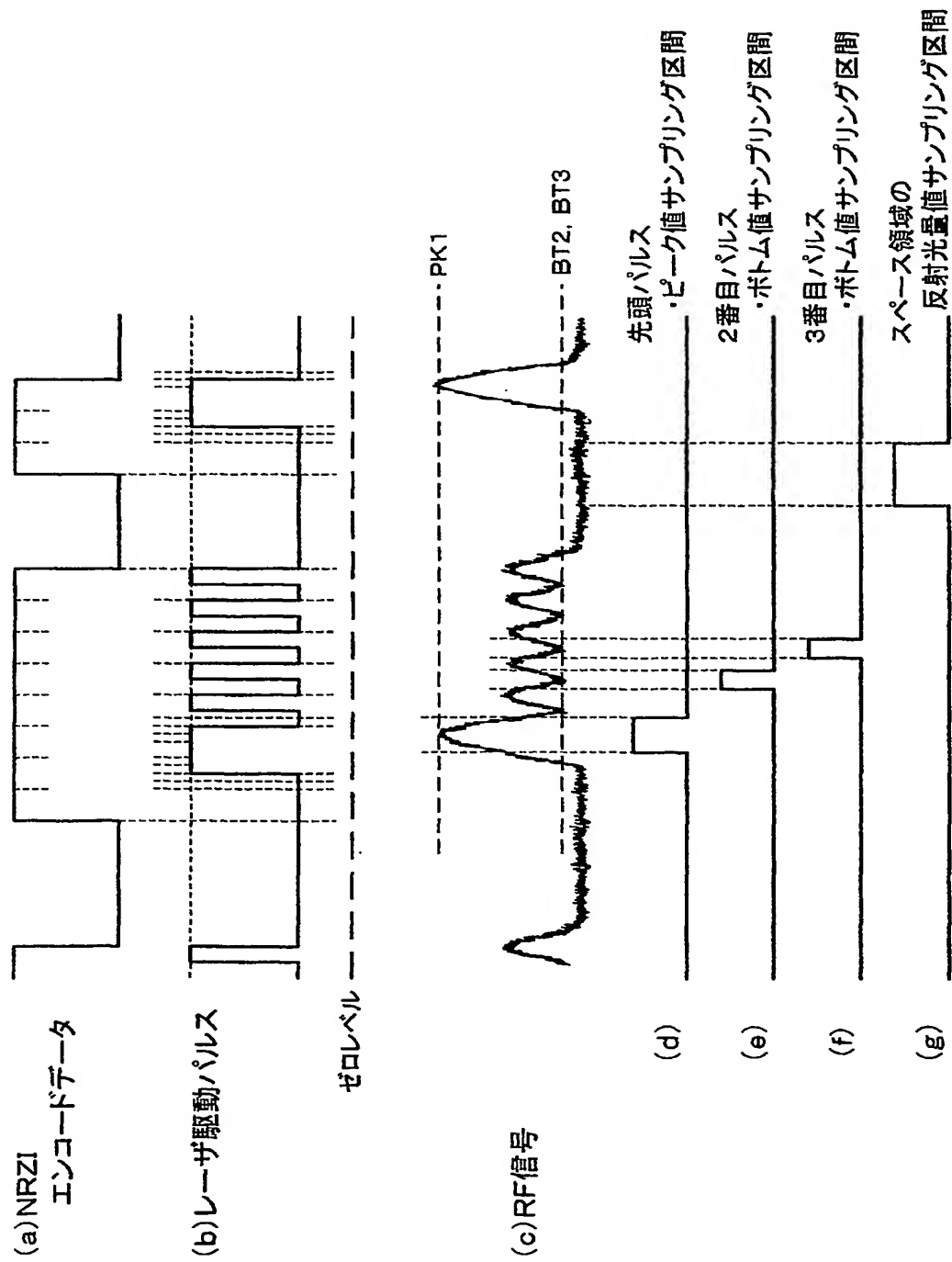


Fig.20

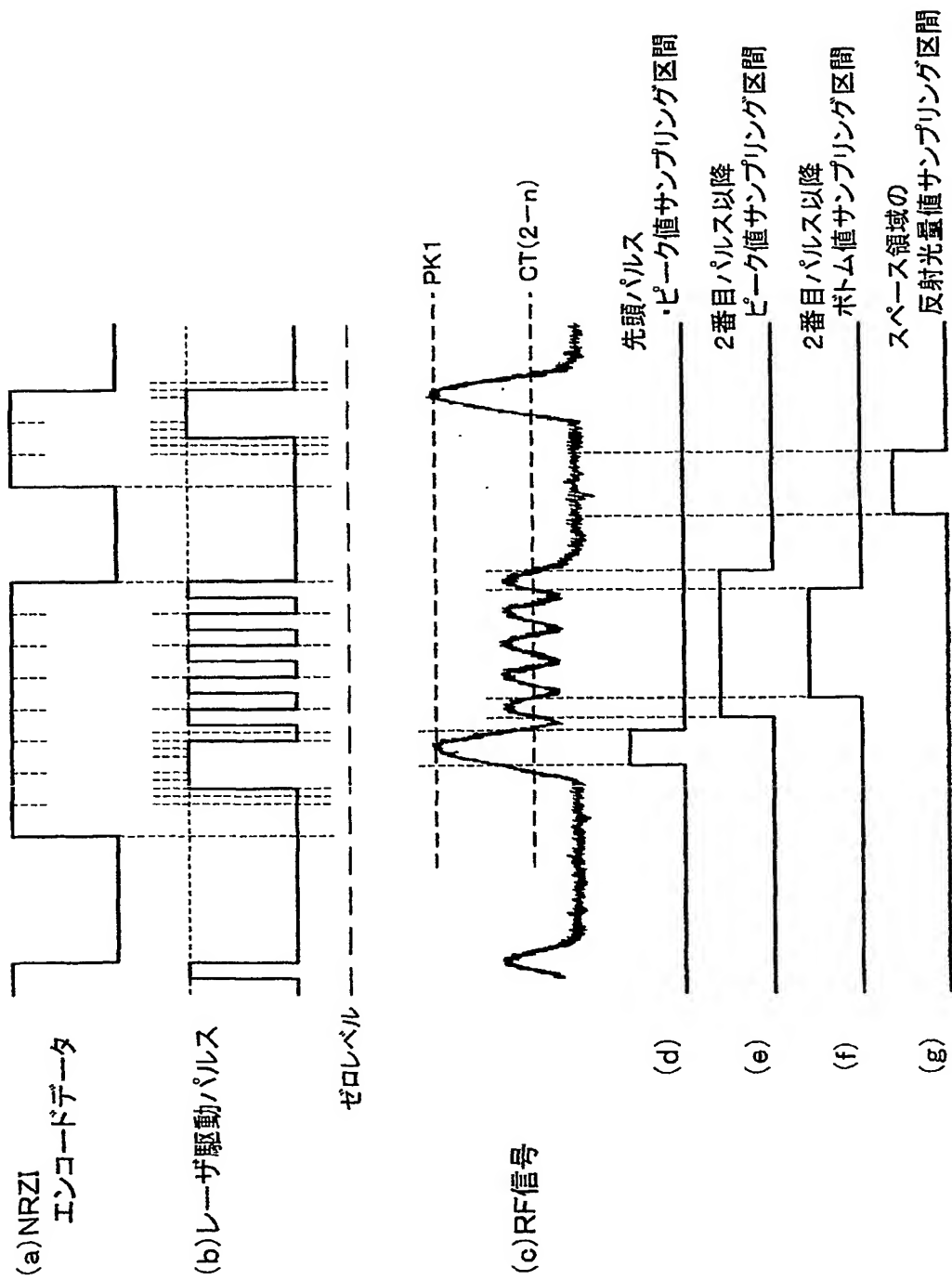


Fig.21

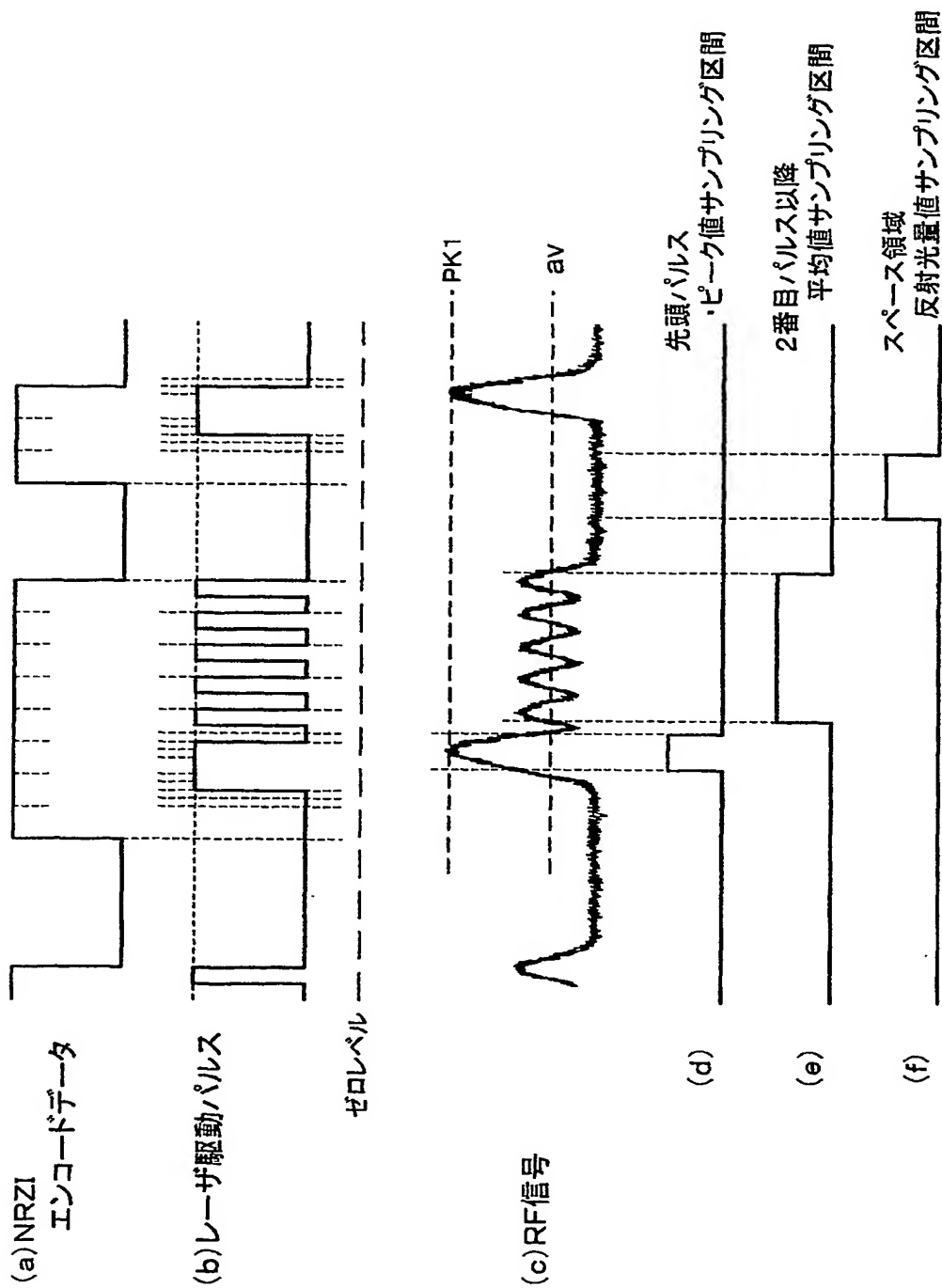


Fig.22

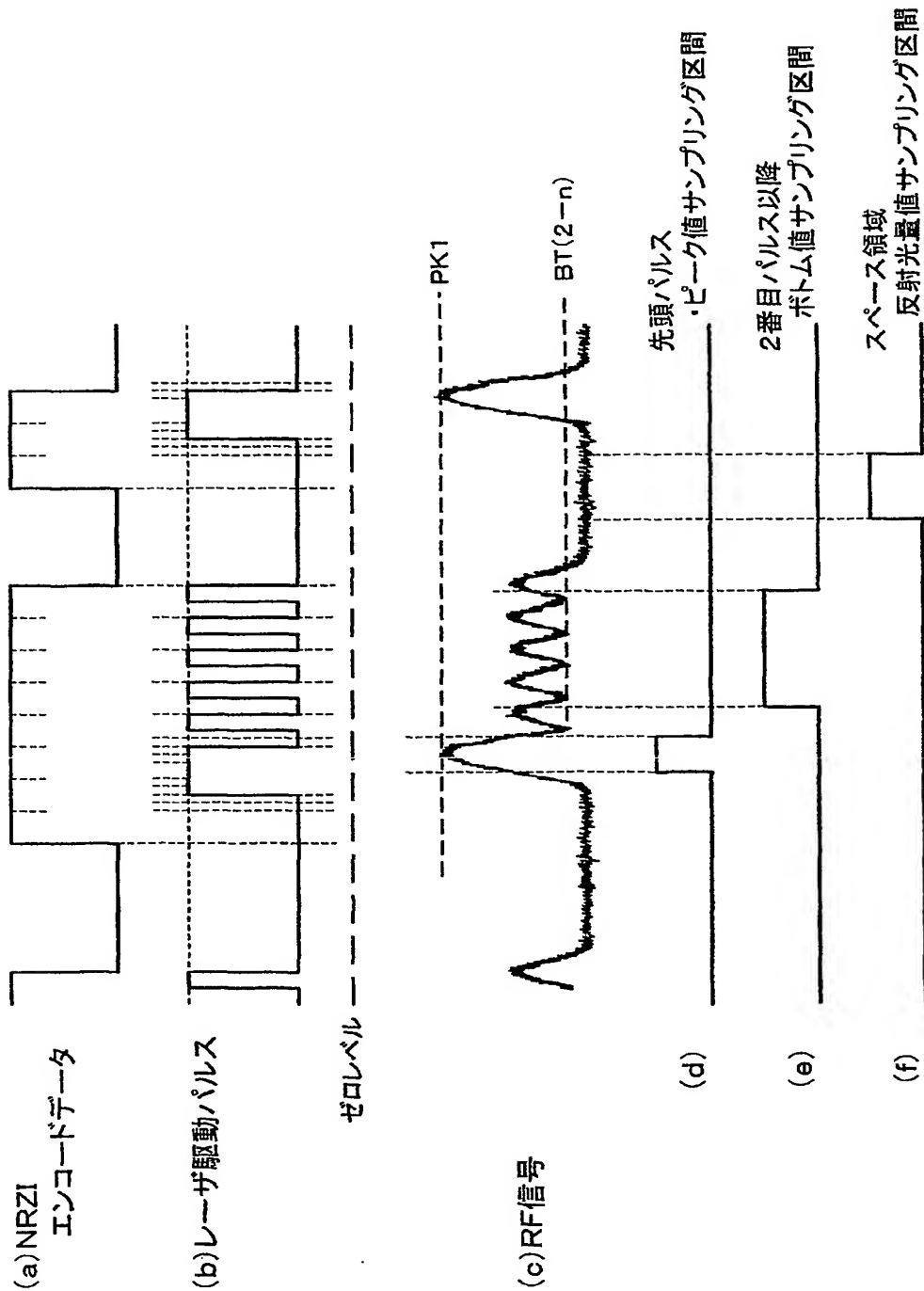


Fig.23

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP02/05065

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER  
Int.Cl<sup>7</sup> G11B7/0045, 7/125

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)  
Int.Cl<sup>7</sup> G11B7/0045, 7/125

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched  
Jitsuyo Shinan Koho 1922-1996 Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2002  
Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2002 Jitsuyo Shinan Toroku Koho 1996-2002

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
P,X	JP 2002-109739 A (Victor Company Of Japan, Ltd.), 12 April, 2002 (12.04.02), Full text; Figs. 1 to 11	1-5, 7-10, 12-16 6, 11, 17
P,A	Full text; Figs. 1 to 11 (Family: none)	
A	JP 2000-298834 A (Hitachi, Ltd.), 24 October, 2000 (24.10.00), Full text; Figs. 1 to 2 & EP 1045378 A2 & CN 1270385 A	1-17

☐ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

\* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier document but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search  
29 August, 2002 (29.08.02)

Date of mailing of the international search report  
10 September, 2002 (10.09.02)

Name and mailing address of the ISA/  
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

## A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> G11B 7/0045, 7/125

## B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> G11B 7/0045, 7/125

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1922-1996年

日本国公開実用新案公報 1971-2002年

日本国登録実用新案公報 1994-2002年

日本国実用新案登録公報 1996-2002年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
P, X	JP 2002-109739 A (日本ビクター株式会社) 2002.04.12 全文, 図1-11	1-5, 7-10, 12-16
P, A	全文, 図1-11 (ファミリーなし)	6, 11, 17

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&amp;」 同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

29.08.02

国際調査報告の発送日

10.09.02

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

五貫 昭一



5D

9368

電話番号 03-3581-1101 内線 3550

BEST AVAILABLE COPY

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	JP 2000-298834 A (株式会社日立製作所) 2000. 10. 24 全文, 図1-2 & EP 1045378 A2 & CN 1270385 A	1-17

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**